

Univerzita Karlova

Filozofická fakulta

ÚSTAV JAZYKŮ A KOMUNIKACE NESLYŠÍCÍCH

Diplomová práce

Josefina Fritzová Kalousová

Klasifikátorová slovesa v českém znakovém jazyce

Classifier verbs in Czech sign language

Praha 2021

vedoucí práce: prof. PhDr. Alena Macurová, CSc.

Prohlašuji, že jsem diplomovou práci vypracovala samostatně, že jsem řádně citovala všechny použité prameny a literaturu a že práce nebyla využita v rámci jiného vysokoškolského studia či k získání jiného nebo stejného titulu.

ABSTRAKT

Tato diplomová práce je zaměřena na zkoumání klasifikátorových sloves v českém znakovém jazyce. Cílem práce na jazykovém materiálu získaném od neslyšících uživatelů českého znakového jazyka na základě testu Verb of motion production vymezit typy klasifikátorových sloves v českém znakovém jazyce. Práce definuje klasifikátorová slovesa pohybu, umístění, vizuálně-geometrického popisu a držení a ze sémantického hlediska popisuje typy klasifikátorových tvarů ruky, která se podílejí na jejich stavbě.

Klíčová slova: slovesa v českém znakovém jazyce, klasifikátor, klasifikátorová slovesa

ABSTRACT



This thesis focuses on research of classifier verbs in Czech sign language. The aim of the thesis is to describe different types of classifier verbs in Czech sign language based on language material collected from deaf users of Czech sign language by means of the Verb of motion production. The thesis defines classifier verbs of motion, location, visual and geometric description, and handling and also describes various types of classifier handshapes that form them for a semantic perspective.

Key words: verbs in Czech sign language, classifier, classifier verbs

Obsah

Úvod	3
1. Klasifikátory v mluvených a znakových jazycích.....	4
2. Klasifikátory ve znakových jazycích	7
2.1 Terminologie.....	7
2.2 Typy klasifikátorů ve znakových jazycích	9
2.2.1 Klasifikátory celého předmětu a částí těla.....	11
2.2.2 Klasifikátory držení	12
2.2.3 Specifikátory tvaru a velikosti.....	13
3. Slovesa ve znakových jazycích	14
3.1 Dvě pojetí dělení sloves	14
3.2 Slovesa v ČZJ	20
3.3 Klasifikátorová slovesa.....	23
3.3.1 Morfematická analýza klasifikátorových sloves	27
3.3.2 Lexikalizace klasifikátorových konstrukcí.....	29
4. Sběr jazykového materiálu	33
4.1 Respondenti	34
4.2 Zápis výsledků	35
5. Klasifikátorová slovesa v ČZJ.....	39
5.1 Struktura výpovědi.....	40
5.2 Pohyb	41
5.3 Tvary ruky.....	41
5.3.1 Klasifikátory entity	42
5.3.2 Specifikátory tvaru a velikosti.....	48
5.3.3 Klasifikátory držení	48
Závěr.....	49
6. Seznam použité literatury.....	51
7. Seznam obrázků	55
8. Příloha 1	56
9. Příloha 2	59
10. Příloha 3.....	61
11. Příloha 4.....	70

Úvod

Ve znakových jazycích existují konstrukce, které velmi efektivně znázorňují pohyb, umístění či tvar různých objektů. Tyto konstrukce spojuje to, že obsahují tvary ruky, které jednak zastupují svého referenta, tedy objekt, který je zasažen danou akcí a jednak tohoto referenta řadí do určité skupiny, nějak ho kategorizují. Tvar ruky, který referenta v konstrukci zastupuje, je totiž vybírán na základě nějaké jeho výrazné vlastnosti. Pokud se referent vyznačuje tím, že se pohybuje chůzí na dvou nohách, je zastoupen tvarem ruky , který takovou skupinu referentů příhodně reprezentuje. Pokud je referent plochý objekt, je zastoupen tvarem ruky . Tyto a další mnohé tvary ruky se pak kombinují s umístěním a pohybem a tyto kombinace vytvářejí mimetické napodobení reálných umístění, pohybů, tvarů a rozmístění.

Zmíněné konstrukce budou zde nazývány klasifikátorová slovesa a tvary ruky, které se podílejí na jejich vytváření budou označovány jako klasifikátory. První část práce je věnována přehledu dosavadních poznatků o klasifikátorových slovesech. Klasifikátory ve znakových jazycích budou porovnány s klasifikátory v jazycích mluvených a budou představena různá dělení jejich jednotlivých typů. Práce dále popisuje klasifikátorová slovesa v kontextu systému sloves v českém znakovém jazyce (ČZJ) a některých cizích znakových jazycích.

Výzkumná část práce se věnuje analýze jazykového materiálu získaného od neslyšících uživatelů ČZJ. Na základě tohoto materiálu budou popsány čtyři typy klasifikátorových sloves v ČZJ a dále budou vymezeny druhy klasifikátorů, které se podílejí na jejich stavbě.

1. Klasifikátory v mluvených a znakových jazycích

Kromě lexikálních znaků s neměnným významem obsahují znakové jazyky i konstrukce, které analogicky popisují prostorové a vizuální vlastnosti různých entit. Tyto konstrukce, které jsou zde označovány jako klasifikátorové konstrukce, vyjadřují informace o umístění, pohybu a dalších vlastnostech referenta v prostoru nebo způsob držení a manipulace objektem. Mezi klasifikátorové konstrukce patří například tzv. klasifikátory entity, v nichž tvar ruky zobrazuje celý předmět, případně jeho část, a klasifikátory držení, kde tvar ruky reprezentuje držení objektu nebo zacházení s ním. Klasifikátorové konstrukce jsou některými autory považovány za nepravdivé, protože porušují například podmínky symetrie a dominance (Aronoff, Meir, Padden, & Sandler 2003). V jiných pracích jsou pak tyto konstrukce označovány jako vizuální reprezentace skutečnosti založené na mimetickém zobrazení a gestech (Cogil-Koez, 2000), zatímco se objevují i analýzy, které argumentují, že klasifikátorové konstrukce lze rozložit na jednotlivé komponenty (Supalla, 1982).

Všechny jazyky disponují nějakým způsobem gramatické kategorizace jmenných referentů (Aikhenvald, 2003) a v lingvistice znakových jazyků bývají tyto prostředky tradičně nazývány klasifikátory (např. Frishberg 1975; Supalla, 1978). Termín klasifikátor byl ovšem původně vymezen pro prostředky mluvených jazyků (Allan 1977) a později aplikován i na znakové jazyky. Jak ale někteří autoři (Schembri, 2003; Engberg-Pedersen, 1993) namítají, klasifikátory v mluvených jazycích a ve znakových jazycích se v mnohém odlišují. Termín klasifikátor v mluvených jazycích zahrnuje kontinuum kategorizačních nástrojů od lexikálních numerických klasifikátorů jazyků jihovýchodní Asie po gramatikalizovanou shodu v rodu v indoevropských jazycích. Nabízejí vhled do způsobu, jakým je svět kategorizován prostřednictvím jazyka v rámci univerzálních sémantických parametrů, zahrnujících lidskost, životnost, rod, tvar, formu, konzistenci, orientaci v prostoru a funkční vlastnosti entit (Aikhenvald, 2003).

Allan (1977) vymezuje 4 typy klasifikátorových jazyků. Klasifikátorové jazyky jsou takové, které mj. obsahují klasifikátory užívané výhradně v klasifikátorových konstrukcích, aniž by v jiných kontextech měly jinou funkci.

I mnoho jazyků, které mezi klasifikátorové nepatří, klasifikátory v nějaké podobě obsahují:

1. Jazyky s číselnými klasifikátory – klasifikátor je povinně připojen k výrazu označujícímu kvantitu (v thajštině khru· lâ·j khon „učitel tři osoba“ = tři učitelé, mã· sì· tua „pes čtyři tělo“ = čtyři psi).
2. Jazyky se shodovými klasifikátory – klasifikátor je připojen (většinou jako předpona) k substantivu i k jeho modifikátorům, predikátům i zastupujícím zájmenům (ve svahilštině Vi-su vi-dogo vi-wili hi-vi amba-vy-o ni-li-vi-nunua ni vi-kali sana „vi+nůž vi+malý vi+dva vi+tento vi+který já+vi+jsem koupil jsou vi+ostrý velmi“ = Tyto dva malé nože, které jsem koupil, jsou velmi ostré. Vi je klasifikátor označující množné číslo neživotných předmětů).
3. Jazyky s predikátovými klasifikátory – kmen sloves pohybu a umístění se mění v závislosti na tom, do jaké kategorie předmětů spadají jeho argumenty (v navažštině Béésò sì-ltsòòz „Peníze leží (plochý ohebný předmět)“ = Táhle leží bankovka.).
4. Jazyky s intralokativními klasifikátory – klasifikátory jsou obsaženy v lokativních výrazech (v jihoamerickém jazyce toga existuje prefix s významem „předmět je v zorném poli“, který má tři formy lišící se podle toho, jaký tvar má daný předmět.) (Allan, 1977).

Od té doby ale Grinevaldová (2000) nabídla nová kritéria pro určování klasifikátorů. Klasifikátory jsou podle ní nenulové morfémy, které tvoří gramatický subsystém a pohybují se na pomezí mezi gramatickými a lexikálními morfémy. Klasifikují některá substantiva na základě sémantické motivace. Nepatří sem třeba gramatické rody, které nejsou vždy motivovány sémanticky a projevují se u všech substantiv a ani sem nepatří například slovesa téci (pohyb kapaliny) a kanout (pohyb hustšího materiálu), protože neobsahují samostatné morfémy odlišující vlastnost pohybujícího se materiálu. Klasifikátory také podléhají pragmatickým podmínkám použití.

Na základě těchto kritérií vymezila Grinevaldová (2000) 4 typy klasifikátorových morfémů:

1. Jmenné klasifikátory – mohou to být volné morfémy stojící vedle substantiva. Mají podobnou roli jako tzv. determinátory (členy, přivlastňovací zájmena, ukazovací zájmena atp.) a mohou být použité jako zájmena. Například ve středoamerickém jazyce jakalteck označují status u božstev a lidí a fyzické a funkční vlastnosti u zvířat a neživých objektů.
2. Číselné klasifikátory – odpovídají číselným klasifikátorům, jak je definoval Allan (1977). Jsou povinnou součástí jmenné fráze, ve které se vyskytuje nějaký kvantifikátor. Mohou mít formu volného nebo vázaného morfému, použití konkrétního morfému záleží na tom, jaký typ jména kvantifikují.
3. Genitivní klasifikátory – vázané morfémy připojené k substantivu označujícím vlastníka, který odkazuje na sémantickou skupinu, do níž patří substantivum označující vlastnění. Například v mikronéském jazyce pohnpeian odlišují například jedlou nebo pitnou substanci, vozidlo, budovu nebo kus oblečení.
4. Slovesné klasifikátory – objevují se uvnitř slovesa a odkazují na jména stojící mimo sloveso. Mohou mít podobu inkorporovaného jména nebo slovesného afixu.

Výše uvedené příklady mají sloužit k vytvoření velmi obecné představy o podobě a funkci klasifikátorů v mluvených jazycích.

Klasifikátory v mluvených i znakových jazycích mají stejné funkce: identifikují vlastnosti referentů a na jejich základě je kategorizují. Klasifikátory jakéhokoli typu mohou kategorizovat celou skupinu referentů nebo jednoho člena této skupiny. Klasifikátory zdůrazňují určité vlastnosti referentů (Aikhenvald, 2003). Klasifikátory jsou užívány jako proformy, které třídí referenty v diskurzu.

Ve znakových jazycích se klasifikátory podílí pouze na tvorbě klasifikátorových sloves držení, pohybu a umístění (Aikhenvald, 2003) a zdá se, že tyto konstrukce se vyskytují ve všech znakových jazycích, kromě ghanského znakového jazyka adamorobe (Nyst, 2007)¹. I v mluvených jazycích patří klasifikátorová slovesa do sémantické skupiny držení, pohybu a lokace. Ale znakové jazyky užívají klasifikátory z rozsáhlejšího souboru tvarů a velikostí. Typicky kategorizují referenty podle orientace v prostoru a počtu, což v mluvených jazycích není běžné (Aikhenvald, 2003).

¹ Ve znakovém jazyce Adamorobe se vyskytují pouze klasifikátorové konstrukce držení (Nyst 2007).

2. Klasifikátory ve znakových jazycích

2.1 Terminologie

Jak již bylo řečeno, termín klasifikátor byl původně vymezen pro mluvené jazyky. V lingvistice znakových jazyků se tento pojem nejprve používal pouze pro skupinu prostředků, které dnes ve znakových jazycích nazýváme tzv. klasifikátory celého předmětu – ty jsou také klasifikátorům v mluvených jazycích nejvíce podobné. Později se však přenesl i na tvary rukou, které se objevovaly u znaků vyjadřujících způsob držení nějakého objektu a manipulaci s ním (tzv. klasifikátory držení) a na skupinu tvarů ruky, které se využívaly při popisu vnější podoby nějakého objektu (tzv. klasifikátory/specifikátory tvaru a rozměru). Tyto skupiny však měly jen málo společných rysů s původním pojmem klasifikátor tak, jak byl převzat z lingvistiky mluvených jazyků (Schembri 2003).

Ve znakových jazycích tento termín označuje vybraný tvar ruky, který zastupuje určitý objekt (osobu, zvíře či věc) a zařazuje ho do skupiny objektů, jež sdílejí stejné vlastnosti (Motejzíkova, 2007). Klasifikátor pak jako zástupka jména v kombinaci s konkrétním místem artikulace a pohybem tvoří predikát (Macurová & Vysuček, 2005). Vzniklá konstrukce tedy obsahuje tvar ruky, který odkazuje k typickým vlastnostem referenta, místo a pohyb, které vyjadřují pohyb klasifikovaného předmětu nebo jeho umístění v prostoru (Motejzíkova, 2007). Na této definici klasifikátoru se shodují i mnozí zahraniční autoři (Frishberg 1975; Supalla 1978; Schembri 2003), kteří jednotku vyjádřenou tvarem ruky v těchto predikátech označují jako klasifikátor, protože tvar ruky se liší v různých konstrukcích v závislosti na tom, jaký je nejvýraznější rys, nejčastěji tvar referenta. Nicméně jiní autoři, především například lingvistka dánského znakového jazyka Engberg-Pedersenová (1993), tvrdí, že tyto tvary ruky není možné označit za klasifikátory, protože neslouží účelu klasifikace. Ve slovesech, na jejichž tvorbě se tyto tvary podílejí, záleží výběr tvaru ruky na jiných kritériích než příslušnost referenta k určité skupině. Jejich užití podléhá pragmatickým faktorům, jako je například užití různých perspektiv na děje, o kterých se vypráví, nebo variace na lexikální úrovni, a to z důvodu formálnosti komunikační situace. Také se odvolává na nejasné vymezení klasifikátorů v mluvených jazycích.

Schembri (2003) k problematice terminologie uvádí, že se zdá, že jednotky označované ve znakových jazycích jako klasifikátory tvoří morfosyntaktické subsystémy vzniklé na základě podobných sémantických rysů jako klasifikátorové morfémy v některých mluvených jazycích. Klasifikátorové tvary ruky ale mají další specifické vlastnosti, jež jsou od klasifikátorů v mluvených jazycích odlišné.

V této práci bude s vědomím terminologických nedostatků termín klasifikátor užíván tak, jak je definován výše a jak ho také užívají mnozí další autoři. Tvary ruky užívané ve slovesech znázorňujících pohyb a umístění osoby, zvířete či předmětu, zacházení s předmětem či popis jeho tvaru a velikosti mají společné to, že referenta zařazují do určité skupiny, nejčastěji na základě tvaru, a vizuálně ho reprezentují jako příslušníka této skupiny. A tyto tvary ruky jsou zde nazývány klasifikátory. Přestože je možné argumentovat, že skupina tvarů ruky označovaná jako klasifikátory je příliš velká a rozrůzněná a obsahuje i jednotky, které neodpovídají klasifikátorům v mluvených jazycích (klasifikátory držení, specifikátory tvaru a velikosti), přece má použití tohoto termínu v lingvistice znakových jazyků tradici a je všeobecně srozumitelný.

V otázce termínu označujícího tvar ruky zastupující referenta a odkazující na jeho typickou vlastnost panuje mezi lingvisty znakových jazyků až na několik výjimek shoda. Mnohem větší rozrůzněnost však najdeme v terminologii označující konstrukce, na jejichž tvorbě se klasifikátory podílejí. Schembri (2003) je nazývá polykomponentní slovesa pohybu, umístění, držení a vizuálně geometrického popisu. Jakkoli je tento termín vyčerpávající, je nepraktický, a proto se v literatuře vyskytují termíny jiné:

- Klasifikátorová slovesa pohybu a umístění (Supalla, 1986).
- Klasifikátorové predikáty (Valli & Lucas, 1995).
- Prostorově-lokativní predikáty (Liddell & Johnson, 1987).
- Polymorfémové predikáty (Wallin, 1990).
- Polysyntetické znaky (Wallin, 1998).
- Produktivní znaky (Brennan, 1992).
- Polykomponentní znaky (Slobin et al., 2003).
- Polymorfémová slovesa (Engberg-Pedersen, 1993).
- Zobrazovací konstrukce (Ševčíková, 2013).

Schembri (2003) používá zkrácený termín polykomponentní slovesa, protože podle něj je tvrzení, že tyto konstrukce obsahují klasifikátor, sporné a analýza těchto konstrukcí jako složených z několika morfémů je také problematická. Vymezuje se vůči použití termínu

predikát, který například Schicková (1990) obhájí tím, že některé klasifikátorové konstrukce mají spíše adjektivní funkci. Schembri však namítá, že tento výraz odkazuje k větným členům, a nikoli slovním druhům. Užití výrazu slovesa dále obhájí tím, že není jisté, zda mají klasifikátorové konstrukce popisující vizuální rysy vlastností adjektiv, jako např. že mohou být rozvíjeny modifikátory jako VELMI a VÍCE a mohou mít funkci přívlastku (rozvíjí jméno). Není ale také jasné, zda znaky, které mají tyto vlastnosti, lze skutečně zařadit mezi adjektiva a zda znakové jazyky vůbec mají lexikální kategorii adjektiv². Termín prostorově-lokativní predikáty podle Schembriho (2003) naznačuje, že se tyto konstrukce vyznačují zvláštním užitím prostoru, ale jazykové využití znakovacího prostoru je základním rysem morfosyntaktické struktury znakových jazyků obecně, neplatí pouze pro tento typ znaků. Produktivní také není vhodný termín, protože se většinou používá jako označení specifického gramatického rysu nebo procesu, ale nikoli třídy lexikálních jednotek. Termín polysyntetický je běžně používán k označení typů jazyků a tyto jazyky mají morfologické vlastnosti odlišné od morfologických vlastností klasifikátorů ve znakových jazycích. Termín polymorfémový je problematický proto, že se jím obvykle označují obecně všechny lexikální jednotky skládající se z více než jednoho morfému, což by napovídalo, že ostatní slovesa jsou monomorfémová (Schembri, 2003).

Nicméně proti termínu polykomponentní slovesa by se dala vznést stejná námitka. Ve znakových jazycích jistě najdeme další slovesa, která se skládají z více komponentů (i v případě, že morfémy označíme obecně jako komponenty) a neobsahují klasifikátorový tvar ruky. Kdybychom klasifikátorová slovesa označovali jako polykomponentní, znamenalo by to, že ostatní slovesa se skládají pouze z jednoho komponentu?

V této práci bude pro konstrukce obsahující klasifikátorový tvar ruky užíváno označení klasifikátorová slovesa. Klasifikátorová slovesa typicky označují pohyb či umístění referenta, zacházení s ním nebo jeho tvar či velikost.

2.2 Typy klasifikátorů ve znakových jazycích

Stejně jako terminologie pro konstrukce obsahující klasifikátor se u různých autorů liší i vydělení typů klasifikátorů samotných.

Nejjednodušší dělení představuje mj. Supalla (1982), když rozlišuje dva typy klasifikátorů: specifikátory tvaru a velikosti a sémantické klasifikátory. Specifikátory tvaru a velikosti mimeticky znázorňují vizuální a geometrické vlastnosti referenta a dělí se na dvě

² Např. Bergmannová (1983) pochybuje o existenci adjektiv jako samostatného slovního druhu. Adjektiva považuje za intranzitivní stavová slovesa (znaky, které se pojí jen s jedním argumentem).

skupiny – užívající rovný tvar ruky a užívající zakulacený tvar ruky. Sémantické klasifikátory jsou pak zobecňující a abstraktnější, přestože také vyjadřují svým tvarem některé vizuální rysy referenta. Vztah tvaru ruky k podobě referenta je zde však volnější. Například strom je v americkém znakovém jazyce (ASL) reprezentován předloktím a rukou s roztaženými prsty, což je tvar připomínající typický strom, ale tento klasifikátor může odkazovat i ke stromům, které tento tvar nemají, a je tedy abstraktní. Sémantické klasifikátory Supalla (1982) dělí do několika hierarchicky uspořádaných podskupin:

- živé bytosti,
 - zvířata,
 - lidé.
- neživé předměty,
 - stroj,
 - vozidlo,
 - letadlo.
- strom.

Supalla (1982) dva základní typy klasifikátorů vyděluje na základě formálních vlastností. Specifikátory tvaru a velikosti se podle něj skládají z více morfémů, zatímco sémantické klasifikátory jsou tvořeny morfémem jediným. Další podskupiny v rámci jednotlivých typů pak vymezuje na základě významovém.

R. Wilburová (1987), která se stejně jako Supalla zabývala klasifikátory v ASL, tyto prostředky rozdělila do tří skupin. Rovněž vymezuje specifikátory tvaru a velikosti, dále místo sémantických klasifikátorů definuje klasifikátory celého předmětu a přidává skupinu pro klasifikátory držení.

Čtyři skupiny vymezila ve své práci Engberg-Pedersenová, která navíc přidala ještě skupinu pro klasifikátory končetin. Supalla ve své pozdější práci (1986) dělil klasifikátory dokonce na pět skupin: specifikátory tvaru a velikosti, sémantické klasifikátory, klasifikátory těla, klasifikátory části těla a klasifikátory nástroje.

Klasifikátorům českého znakového jazyka se ve svých kvalifikačních pracích věnovaly L. Tikovská (2006) a J. Motejzíkova (2007). Tikovská (2006) vychází ze sémantického dělení klasifikátorů, které popisuje rozdělené do kategorií: klasifikátory zastupující osoby, klasifikátory zastupující zvířata, klasifikátory zastupující předměty. Předměty dále dělí na dopravní prostředky, předměty kulatého tvaru, předměty obdélníkového tvaru, předměty válcovitého tvaru a velké a malé objekty. Do těchto kategorií pak zařazuje klasifikátory různých typů – klasifikátory celého předmětu, klasifikátory držení

a klasifikátory části těla, byť je takto explicitně nenazývá. Specifikátory tvaru a velikosti Tikovská neřadí mezi klasifikátory a domnívá se, že by měly tvořit samostatnou kategorii. Motejzíkova (2007) ve své práci vychází z dělení klasifikátorů českého znakového jazyka u Macurové a Vysučka (2005), kteří uvádějí tři typy: klasifikátory celého předmětu, klasifikátory držení a klasifikátory rozměru. Motejzíkova (2007) k těmto skupinám přidává ještě skupinu pro klasifikátory částí těla a klasifikátory rozměru nazývá specifikátory tvaru a rozměru.

Přes rozdílné pohledy na klasifikaci tvarů ruky užitých v polykomponentních konstrukcích Schembri (2003) navrhuje, že pro mezijazykové srovnávání je nejlepší vydělit tři skupiny klasifikátorů: klasifikátory entity, klasifikátory držení a specifikátory tvaru a velikosti. Také vzhledem k výzkumné části této práce se toto navrhované dělení jeví jako nejvhodnější.

2.2.1 Klasifikátory celého předmětu a částí těla

U všech zmíněných autorů odpovídají klasifikátory celého předmětu Supallovým sémantickým klasifikátorům. Zastupují předmět jako celek a zařazují ho do skupiny objektů se stejnými vlastnostmi. Klasifikátory částí těla pak Motejzíkova (2007, s. 43) definuje tak, že *„znázorňují pohyb některých částí těla referenta pocházejícího ze živočišné říše (člověka nebo zvířete), nejčastěji pak jeho končetin. Při užití tohoto typu klasifikátorů se tělo mluvčího transponuje do těla objektu, o němž se hovoří, ruce mluvčího pak znázorňují části jeho těla a jejich pohyb“*.

Ševčíková (2013) používá termín „entity constructions“, pod který zahrnuje tvary ruky reprezentující celou entitu nebo její část v kombinaci s umístěním a pohybem, který znázorňuje pohyb nebo umístění dané entity v reálném prostoru. Tento tvar ruky, který ztvárňuje určitou výraznou charakteristiku entity (velikost, rozměry, orientaci), jiní autoři nazývají klasifikátor celého předmětu, klasifikátor části těla/končetiny nebo sémantický klasifikátor.

V našem prostředí je nejvíce rozšířený pojem „klasifikátory celého předmětu“, který ale není zcela vyhovující, pokud má tato skupina zahrnovat i tvary ruky zastupující část těla nebo část předmětu. Nedostatkem pojmu „klasifikátory předmětu“ je, že nereflektuje skutečnost, že tvary ruky do této kategorie spadající mohou zastupovat i živé bytosti. Suppalovy „sémantické klasifikátory“ jsou nekonzistentní, pokud by další typy klasifikátorů měly být nazvané podle toho, co znázorňují (držení, tvar a velikost). V této práci budou tvary ruky výše definované Ševčíkovou nazývány jako klasifikátory entity.

2.2.2 Klasifikátory držení

Klasifikátory držení shodně všichni uvedení autoři popisují jako tvary ruky naznačující způsob, jakým referenta uchopujeme nebo s ním manipulujeme. Tvar ruky se mění v závislosti na tvaru a velikosti referenta. Tvar ruky nezastupuje referenta samotného, ale znázorňuje, jak je jím manipulováno, a zároveň předává informaci o tvaru a velikosti referenta. Klasifikátor tedy odkazuje na nějakého vnějšího činitele, který referenta zasahuje (Motejzíkova, 2007). Klasifikátory držení jsou silně vizuálně motivované. Jejich podoba se může měnit v souvislosti se změnami skutečnosti, kterou zobrazují (rozměr předmětu, kterým manipulujeme). Motejzíkova (2007) se domnívá, že u klasifikátorů držení je míra přizpůsobení se zobrazované realitě vyšší než v případě klasifikátorů celého předmětu. Tomuto tématu se také ve své dizertační práci věnovala Ševčíková (2013), která ho zkoumala na příkladech z britského znakového jazyka. Věnuje se fenoménu kategorické percepce (categorical perception), kdy jsou určité podněty vnímány jako spadající do kategorií, i přesto že se jejich forma mění postupně. Příkladem mohou být postupně se měnící odstíny barev, které ale lidské oko a mysl vnímá jako patřící do určité kategorie barvy či variace ve výslovnosti jazyka, které adresát vnímá v rámci kategorií shodných s fonémy daného jazyka. Ševčíkové práce poprvé zkoumá způsob, jakým tvary ruky v gestech a znacích reflektují skutečnou velikost objektu, kterým je manipulováno. Gesta mají s klasifikátory držení společné to, že poskytují větší možnost mimetického mapování z pohledu mluvčího. Většina výzkumů klasifikátorových konstrukcí ve znakových jazycích zkoumala právě ty jednotky, které jsou jasně vymezené a jejichž inventář je uzavřený, například tvary rukou užívané v klasifikátorech celého předmětu či specifikátorech tvaru a velikosti (např. Liddell & Johnson, 1989; Zwitserlood, 2012). Tyto výzkumy dokázaly, že užití tvarů ruky v těchto konstrukcích je výrazněji omezeno pravidly než pohyb nebo umístění (Schembri et al., 2005). Neslyšící uživatelé znakových jazyků na rozdíl od slyšících bez znalosti znakového jazyka systematicky užívají určité tvary ruky znázorňující velikost objektu a zařazují je tak do určitých kategorií (Emmorey & Herzig, 2003). Ševčíková (2013) pak ve své práci tvrdí, že klasifikátory entity nepodléhají takovou měrou postupné modifikaci jako klasifikátory držení, jsou mnohem přesněji vymezené, protože tvar ruky znázorňuje skutečnost ve zmenšeném měřítku. To znamená, že počet klasifikátorů držení je potenciálně velmi vysoký. V klasifikátorových konstrukcích znázorňujících zacházení s předmětem reprezentuje tvar ruky to, jak vypadá ruka referenta v životní velikosti. To umožňuje mapování mezi formou a významem, které je více analogické a může vyústit v užití tvarů ruky, jež jsou méně konvencionalizované.

2.2.3 Specifikátory tvaru a velikosti

Dalším typem klasifikátorů, který bývá popisován většinou autorů, jsou specifikátory tvaru a velikosti. Cílem těchto jednotek je popis vizuálních a geometrických vlastností referenta a případně jeho umístění v prostoru. Macurová a Vysuček (2005) tyto klasifikátory označují jako klasifikátory rozměru a zahrnují do nich také tzv. morfémy obrysů obvodu, což jsou tvary ruky, které naznačují obvody předmětů. Motežčíková (2007) navrhuje tuto skupinu jednotek neřadit mezi klasifikátory mimo jiné proto, že podle ní se často nespojí s žádným pohybem (kromě pohybu specifikujícího tvar a rozměr) a netvoří predikát. Schembri (2003) ale konstrukce s těmito klasifikátory za predikáty považuje a do angličtiny je překládá například jako „objekt určitého tvaru existuje“.

V materiálu sebraném a analyzovaném pro účel této práce se vyskytly klasifikátory celého předmětu, klasifikátory držení a specifikátory tvaru a velikosti.

3. Slovesa ve znakových jazycích

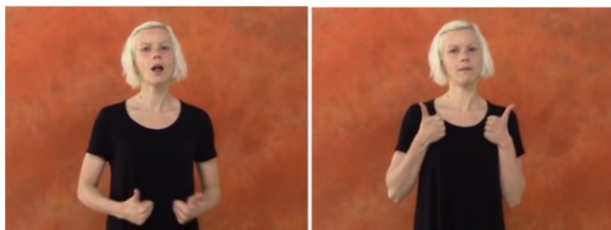
3.1 Dvě pojetí dělení sloves

Vzhledem k tomu, že v této práci jsou konstrukce obsahující klasifikátorový tvar ruky označovány za klasifikátorová slovesa, hodí se je uvést v kontextu sloves ve znakových jazycích obecně.

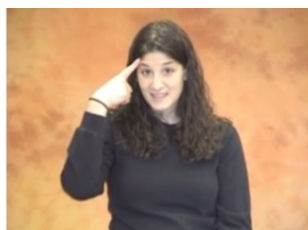
Slovesa ve znakových jazycích bývají kategorizována na základě gramatických kritérií.

Paddenová (1988) rozlišuje slovesa v americkém znakovém jazyce (ASL) na prostá (plain), ohebná (inflectional) a prostorová (spatial). Forma prostých sloves se v kontextu nijak nemění a bez ohledu na argumenty zůstává stejná. Slovesa shodová mají schopnost vyjadřovat gramatické významy osoby a čísla. A slovesa prostorová mohou vyjadřovat umístění a jejich podtyp může vyjadřovat trasu a způsob pohybu.

Mezi slovesa prostá v ASL patří například ŽÍT (obr. 1), MYSLET (obr. 2) atd. Forma těchto sloves se nijak nemění v závislosti na osobě a čísle jejich argumentů. Stejně jako ostatní slovesa mohou změnou formy vyjadřovat aspekt.

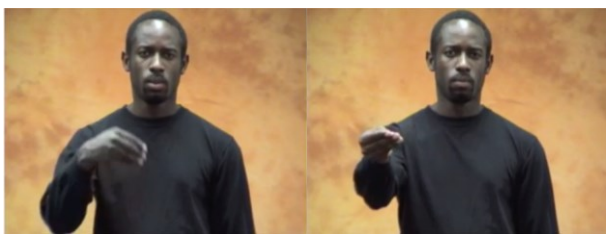


Obrázek 1 ŽÍT (ASL)

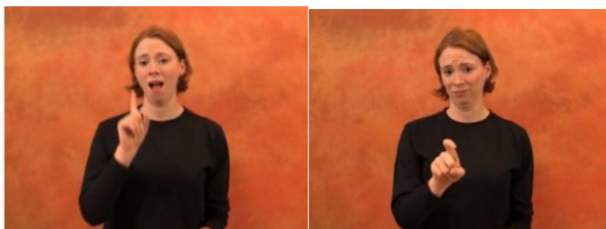


Obrázek 2 MYSLET (ASL)

Ohebná slovesa v ASL zahrnují slovesa jako DÁT (obr. 3), ZEPTAT SE (obr. 4), UČIT (obr. 5). Osobu a číslo vyjadřují změnou místa artikulace a pohybu. Pohyb vychází z místa ve znakovacím prostoru, ve kterém je umístěn podmět slovesa a směřuje k místu určenému předmětu. Podle Paddenové (1988) jsou tato slovesa složena z několika sekvenčně uspořádaných částí – počáteční místo artikulace vyjadřuje shodu s podmětem, lineární pohyb je kmen slovesa a konečné místo vyjadřuje shodu s předmětem.



Obrázek 3 DÁT (ASL)



Obrázek 4 ZEPTAT SE (ASL)

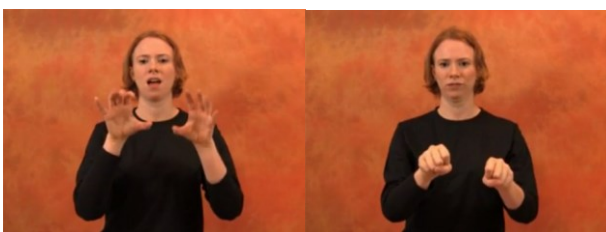


Obrázek 5 UČIT (ASL)

Některá ohebná slovesa vyjadřují shodu pouze s jedním z argumentů, buď s podmínkem (CHTÍT, obr. 6), nebo předmětem (ZATKNOUT, obr. 7), a kmen takovýchto sloves není lineární pohyb.

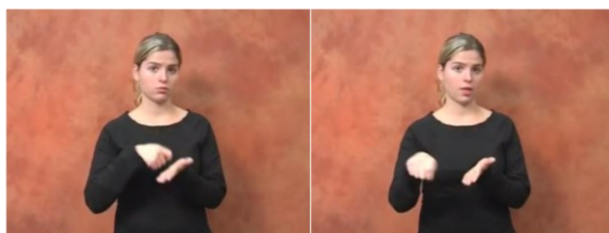


Obrázek 6 CHTÍT (ASL)



Obrázek 7 ZATKNOUT (ASL)

Shoda s argumentem třetí osoby je podle Paddenové v ASL specifická tím, že může nabývat nekonečného množství podob, protože lokus³ tohoto argumentu může být kdekoli v znakovacím prostoru, ať už je umístění náhodné, nebo napodobující skutečnost. Argument v první osobě je vždy u těla mluvčího a v druhé osobě blízko komunikačního partnera. Slovesa v ASL mohou vyjadřovat dvojné číslo buď tím, že se opakuje kmen slovesa pokaždé s jiným koncovým místem, nebo je znak artikulován oběma rukama každou do jiného koncového místa. Pod tento typ také spadají tzv. reciproční slovesa, u nichž je počáteční bod prvního argumentu stejný jako koncový bod druhého a vice versa (např. Budou se navzájem informovat.). Počet argumentů větší než dva může vyjadřovat formy slovesa plurálem úplným (exhaustive), nebo několikanásobným (multiple). Úplný plurál je vyjádřen pohybem opakovaným více než dvakrát s různými koncovými body ve znakovacím prostoru. Vícenásobný plurál je vyjádřen obloukovým pohybem před tělem mluvčího. Schembri, Cormier a Fenlon (2018) dále ještě ohebná slovesa dělí na tři podtypy podle počtu argumentů, se kterými se sloveso shoduje. Slovesa, jejichž počáteční i koncový bod pohybu vyjadřuje shodu s argumenty, se řadí mezi slovesa s dvojitou shodou (v ČZJ by mezi tato slovesa patřilo sloveso PLATIT (obr. 8)). Slovesa s jednoduchou shodou se pohybují od pevně daného místa většinou na těle mluvčího směrem k místu zastupujícímu objekt (v ČZJ například DĚKOVAT (obr. 9)). Oba typy sloves se také mohou pohybovat směrem od objektu k subjektu, což jsou tzv. slovesa s obrácenou shodou (v ČZJ například VZÍT (obr. 10)).



Obrázek 8 PLATIT (ČZJ)

³ Lokus je určitý bod ve znakovacím prostoru, který reprezentuje referenta. K referentu je možné odkazovat ukázáním na daný bod nebo směrem k tomuto bodu. Také zájmena v jiné než první osobě jsou ukázáním ve směru k referentově lokusu. Shodová slovesa k referentovi odkazují tím, že lokusy svých argumentů používají jako počáteční či koncové body svého pohybu (Engberg-Pedersen, 1994).



Obrázek 9 DĚKOVAT (ČZJ)



Obrázek 10 VZÍT (ČZJ)

Příklady prostorových sloves v ASL mohou být například JET (autem) (obr. 11), JÍT/JET (obr. 12), PŘINÉST (obr. 13) a dále sem také patří slovesa obsahující klasifikátorový tvar ruky. Tato slovesa mohou měnit počáteční a koncový bod pohybu v závislosti na tom, odkud kam se argument pohybuje. Umístění těchto bodů může vycházet ze skutečnosti, nebo z konvencionalizovaných pravidel ASL⁴.

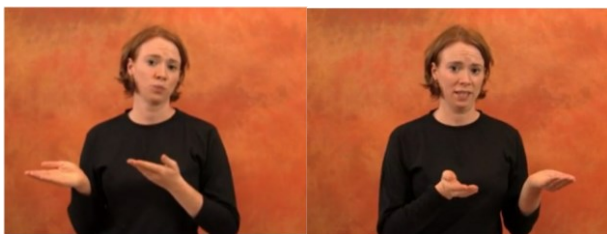


Obrázek 11 JET (autem) (ASL)



Obrázek 12 JÍT/JET (ASL)

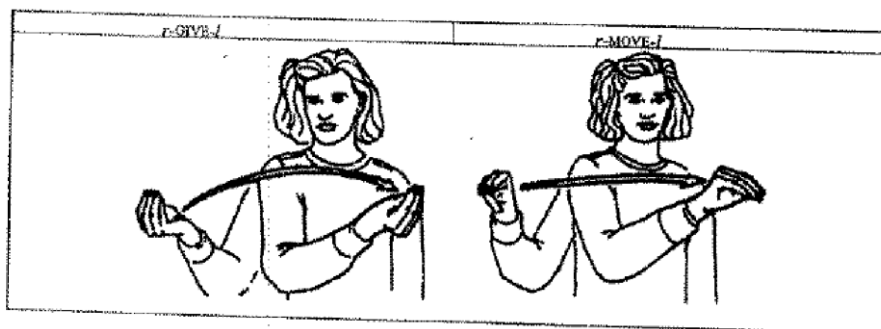
⁴ Ve znakových jazycích tradičně vymezujeme 2 typy využití prostoru: topografický a syntaktický. Topografický prostor napodobuje reálné rozmístění referentů ve skutečném světě a syntaktický prostor nemá ke skutečnosti žádný vztah a podléhá jazykovým pravidlům a konvenci.



Obrázek 13 PŘINĚST (ASL)

Rozdíl mezi využitím znakovacího prostoru u ohebných sloves a prostorových sloves vysvětluje Paddenová (1990) tak, že pohyb sloves ohebných je veden po vektorech od lokusu umístění jednoho argumentu k druhému. Výška umístění bodů ve znakovacím prostoru je zde pouze fonetický detail. Naproti tomu počáteční a koncové body pohybu prostorových sloves jsou vymezeny mnohem přesněji a význam nese jejich umístění na všech pomyslných osách znakovacího prostoru.

Schembri (2003) ovšem toto rozdělení kritizuje za nekonzistentnost kritérií vydělení kategorií, protože rozdíl mezi slovesy prostými na jedné straně a ohebnými a prostorovými na straně druhé je formální, týká se gramatického využití znakovacího prostoru. Ale ohebná a prostorová slovesa se rozlišují na základě toho, že funkce počátečních a koncových bodů pohybů ohebných a prostorových sloves je rozdílná, přestože se formálně nijak neliší. Toto vymezení je tedy sémantické, rozdělení sloves je založeno na různých kritériích.



Obrázek 14 DÁT a PŘEMÍSTIT (auslan)

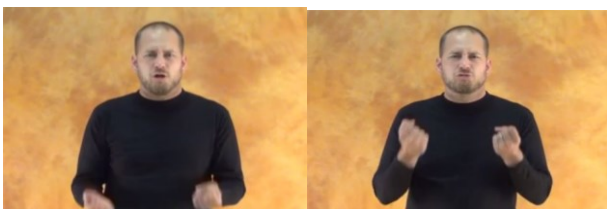
Na obrázku 14 (Schembri, 2003, s. 6) jsou slovesa australského znakového jazyka (auslan) DÁT a PŘEMÍSTIT. Slovesa se liší pouze orientací dlaně. První sloveso bychom řadili mezi slovesa ohebná, protože počáteční místo se shoduje s lokusem subjektu a koncové místo s lokusem objektu. Druhé sloveso ale patří mezi prostorová, počáteční a koncové místo ve znakovacím prostoru pouze zastupují skutečná místa v reálném prostoru, odkud kam byl předmět přemístěn. Formální rozdíl mezi těmito dvěma slovesy nenajdeme, je velmi obtížné najít rozdíl mezi užitím prostoru pro vyjádření shody s argumenty a pro vyjádření prostorových vztahů.

Engberg-Pedersenová (1993) nabízí jiný přístup k dělení sloves v dánském znakovém jazyce. Typy sloves umísťuje na pomyslnou škálu, na jejíchž nejzazších bodech proti sobě stojí polymorfémová slovesa a nepolymorfémová slovesa. Polymorfémová slovesa jsou charakterizována vysoce produktivní kombinací jednotek označujících tvar, povrch, pohyb, umístění, orientaci, směr, způsob pohybu, aspekt, rozsah a distribuci. Nepolymorfémová slovesa mají většinou monomorfémový základ, ke kterému se mohou připojovat další jednotky jako třeba prostorové lokusy označující sémantické role, aspektové markery nebo nemanuální příslovce. Výhodou této klasifikace je, že reflektuje morfologické a sémantické rozdíly. Schembri (2003) pak toto dělení upravil, aby neobsahovalo označení klasifikátorových sloves jako polymorfémová.

Schembri (2003) na jeden konec škály, který označuje jako jednoduchá slovesa, umísťuje jednak predikátová adjektiva (sem by například patřily znaky ČZJ ČERNÝ (obr. 15), TĚŽKÝ (obr. 16))⁵ a jednak prostá slovesa (z ČZJ například CHÁPAT (obr. 17), CHTÍT (obr. 18). Doprostřed škály pak umísťuje slovesa s dvojitou shodou, slovesa s jednoduchou shodou a slovesa s pragmatickou shodou. Na opačný konec škály, nejbližší bodu označeného jako složitá slovesa, jsou umístěna slovesa pohybu a umístění (osoba prochází okolo), slovesa držení (někdo někomu podává kulatý předmět) a predikáty vizuálně-geometrického popisu (objekt kruhového tvaru existuje).

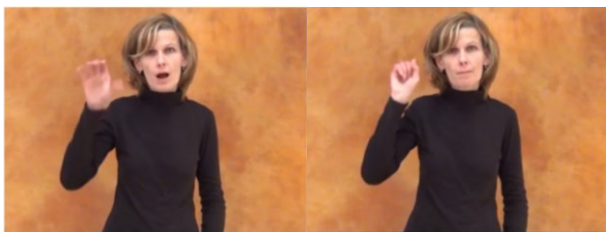


Obrázek 15 ČERNÝ (ČZJ)



Obrázek 16 TĚŽKÝ (ČZJ)

⁵ V rámci lingvistiky znakových jazyků se dále diskutuje o slovnědruhové příslušnosti prostředků, které nesou význam stálé vlastnosti. Není stále jasná, zda tyto jednotky pojímat jako adjektiva nebo jako slovesa (Záhumenská 2009). Například ve švédském znakovém jazyce Bergmannová (1983) pochybuje o existenci adjektiv jako samostatného slovního druhu. Adjektiva považuje za intranzitivní stavová slovesa (znaky, které se pojí jen s jedním argumentem).



Obrázek 17 CHÁPAT (ČZJ)



Obrázek 18 CHTÍT (ČZJ)

3.2 Slovesa v ČZJ

V literatuře týkající se českého znakového jazyka se setkáme s dělením sloves vycházejícím z kritérií používaných i Padennovou (1998). Slovesa, jejichž tvar se nemění pro vyjadřování osoby, se označují jako prostá (Macurová & Bímová, 2001). Argumenty těchto sloves je nutné vyjádřit lexikálně jménem nebo zájmenem a sekvenčně. Tvar prostých sloves se ve větě může proměňovat, ovšem tyto změny mohou vyjadřovat významy jako aspekt či jiné okolnosti děje⁶. Další modifikací, kterou mohou tato slovesa projít, je inkorporace, díky níž sloveso vyjadřuje informace o svém objektu (Macurová & Bímová, 2001). Typickými příklady této inkorporace jsou například slovesa JÍST a PÍT. Tyto znaky mohou inkorporovat tvar ruky i pohyb znázorňující způsob manipulace s konzumovaným objektem, inkorporované tvary ruky bývají klasifikátory držení. Můžeme tak vidět rozdíly mezi základním znakem PÍT (obr. 19) a např. PÍT-BRČKEM (obr. 20) nebo JÍST (obr. 21) a JÍST-JABLKO (obr. 22) či JÍST-CHLÉB (obr. 22).



Obrázek 19 PÍT (ČZJ)

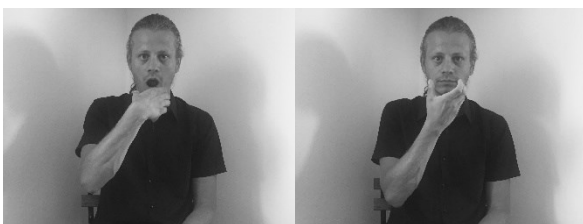
⁶ Ke způsobům aspektové modifikace sloves v ČZJ viz Šimková (2015).



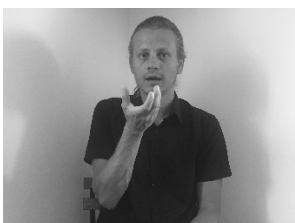
Obrázek 20 PÍT-BRČKEM (ČZJ)



Obrázek 21 JÍST (ČZJ)

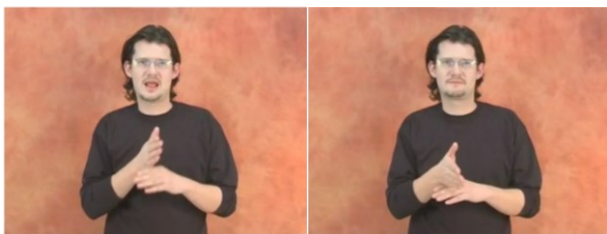


Obrázek 22 JÍST-JABLKO (ČZJ)



Obrázek 23 JÍST-CHLÉB (ČZJ)

Slovesa, která změnou tvaru vyjadřují své argumenty a nesou informaci o osobě a čísle, se nazývají shodová (Macurová & Bímová, 2001). Tato slovesa inkorporují místo artiklace a směr pohybu podle lokusů jednotlivých argumentů. Pohyb je typicky veden od lokusu subjektu k lokusu objektu. Plurál je vyjádřen buď opakováním pohybu pokaždé k jinému lokusu, nebo inkorporací půlkruhového pohybu (srov. plurál úplný a vícenásobný u Paddenové, 1988, viz výše). Některá shodová slovesa zároveň se změnou směru pohybu mění i orientaci dlaně (v ČZJ např. NAVŠTÍVIT (obr. 24).



Obrázek 24 NAVŠTÍVIT (ČZJ)

Jak je uvedeno výše, v českém znakovém jazyce se vyskytují i slovesa s jednoduchou shodou (která vyjadřují shodu pouze s objektem, nebo pouze subjektem) a s obrácenou shodou (počáteční bod pohybu slovesa je lokus objektu). Macurová a Bímová (2001) zmiňují ještě další podskupinu sloves shodových, která mění svůj tvar ve shodě s lokusy pro argumenty druhé a třetí osoby, ale nikoli pro argumenty v první a druhé osobě. Mezi taková slovesa v ČZJ patří například ODMÍTNOU (obr. 25).



Obrázek 25 ODMÍTNOU (ČZJ)

Při dělení sloves ČZJ do skupin však musíme mít na mysli, že: „ne vždy jsou ovšem (...) charakteristiky těchto sloves jednoznačně ostré. Ostrá není ani sama hranice mezi prostými slovesy a slovesy shodovými: v idiolektch některých informantů jsou některá slovesa (např. PROSIT, UKAZOVAT znakový jazyk) slovesy prostými, v idiolektch jiných informantů nabývají rysů sloves shodových“ (Macurová & Bímová, 2001, s. 292).

Slovesa, která Macurová a Bímová (2001) označují jako prostorová, svůj tvar v kontextu mohou měnit, ale nevyjadřují gramatické významy osoby a čísla. Místo toho inkorporací místa artikulace a pohybu vyjadřují umístění děje nebo stavu a inkorporací tvaru ruky předávají informace o prostředku, v případě klasifikátorových sloves, která do této skupiny patří, tvar ruky zastupuje a kategorizuje subjekt slovesa. Prostorová slovesa projevují izomorfismus s umístěním, průběhem a směrem reálného děje, podléhají nejrůznějším možnostem modifikace, a jsou tak nejméně stabilní skupinou sloves v ČZJ (Macurová & Bímová, 2001). Do skupiny prostorových sloves patří slovesa, jejichž děj může být lokalizován (OPEROVAT, KOUSNOU, MÝT SE), jejichž děj může být prováděn různými prostředky (HOLIT SE), která vyjadřují pohyb v prostoru (PŘILETĚT

x ODLETĚT)⁷. Proměny těchto sloves v kontextu „využívají vizuálně motorické povahy znakového jazyka a jeho potence jisté prostorové relace vizualizovat (izomorfně s „reálem“). Podstatné přitom je, že hlediskem, k němuž je prostor orientován, nemusí být vždy a nutně jen já – zde autora sdělení. Jako hledisko (východisko uspořádání prostoru) může totiž sloužit jakákoliv lokalizace (prostorové umístění osoby, předmětu, místa prostřednictvím indexikálního poukazu), jež je v projevu fixována“ (Macurová & Bímová, 2001, s. 293).

Macurová a Bímová (2001) zmiňují i slovesa reciproční jakožto slovesa využívající znakový prostor a specifické postupy vizualizace. K artikulaci takových sloves se využívá obou rukou a pohyb, který je orientovaný recipročně. Paddenová (1988) tato slovesa řadí mezi ohebná, v textu o ČZJ jsou zmiňována mezi slovesy prostorovými.

Jako slovesa, která inkorporací místa artikulace a pohybu vyjadřují pohyb, umístění či směr pohybu a inkorporací tvaru ruky podávají informace o zasažených entitách, patří klasifikátorová slovesa v českém pojetí mezi slovesa prostorová. I když jsou v textu Macurové a Bímové (2001) zmíněny jen obecně některé typy klasifikátorových sloves, hodí se sem řadit všechny typy, protože splňují definující kritéria. Macurová a Bímová (2001, s. 293) hovoří pouze o „slovesech pohybu“, která „zhusta zařazují jméno do skupiny, třídy objektů“. Mezi klasifikátorová slovesa patří kromě sloves pohybu i například slovesa znázorňující držení a slovesa vizuálně-geometrického popisu, která zde zmíněna explicitně nejsou.

3.3 Klasifikátorová slovesa

Klasifikátorovými slovesy se v této práci rozumí konstrukce, ve kterých je kombinován klasifikátorový tvar ruky s konkrétním umístěním a pohybem a jež tvoří predikát. Klasifikátorové tvary ruky odkazují k vlastnostem referenta a pohyb, kterým je znak artikulován, vyjadřuje pohyb klasifikovaného předmětu nebo jeho umístění v prostoru. Objekt, který tvar ruky zastupuje, je tak artikulován ve stejnou chvíli jako děj, který objekt vyvíjí nebo kterým je zasahován. Podle Morgana a Wollové (2007) tato slovesa využívají topografický prostor a zahrnují informace o trase pohybu, jeho rychlosti a umístění. Na rozdíl od sloves shodových ale nemění svůj tvar v závislosti na osobě a čísle. Pohyb a umístění těchto sloves je izomorfní s realitou. Tato slovesa povinně obsahují informace

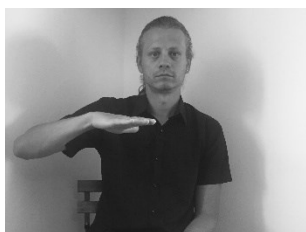
⁷ Počáteční a koncové body pohybu slovesa mohou být gramatikalizovány pro určitou osobu (PŘILETĚT-KE-MNĚ) nebo mohou být nahodile vymezeny v předchozím diskurzu (PŘILETĚT-DO-PRAHY) (Macurová a Bímová, 2001).

o umístění referenta, odkud kam se pohybuje, jak rychle se pohybuje a do jaké sémantické kategorie patří.

Schembri (1998) navrhuje tato slovesa dělit do tří skupin: slovesa pohybu a umístění, slovesa držení a slovesa vizuálně-geometrického popisu.

Liddell (2003) pak klasifikátorová slovesa dělí na jiné tři typy. První z nich zahrnuje slovesa označující přítomnost entity na určitém místě, druhá kategorie zahrnuje slovesa označující tvar a rozlohu povrchu a lineární uspořádání entit, třetí skupina pak označuje pohyby a děje.

Slovesa spadající do první kategorie se produkují s krátkým pohybem dolů v kombinaci s různými tvary ruky a orientací. Patří sem například konstrukce, které by se daly přeložit jako vozidlo je umístěno (obr. 26), stojící osoba je umístěna (obr. 27), entita tvaru hrnku je umístěna na širokém povrchu (obr. 28)⁸.



Obrázek 26 VOZIDLO-STOJÍ (ČZJ)



Obrázek 27 OSOBA-STOJÍ (ČZJ)



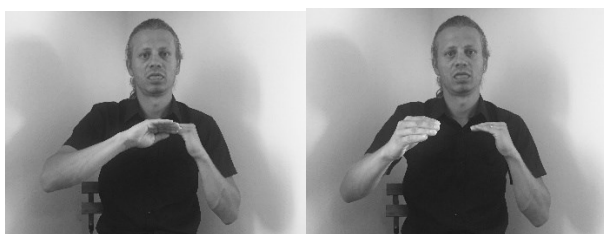
Obrázek 28 VÁLEC-STOJÍ-NA-POVRCHU (ČZJ)

⁸ Poslední příklad Liddell analyzuje tak, že dominantní ruka produkuje jednoruční sloveso a nedominantní ruka pouze zastupuje „široký povrch“. Za určitých podmínek může nedominantní ruka zůstat na místě, zatímco jsou produkovány další klasifikátorové znaky a stále zobrazuje široký povrch. Tento znak tedy můžeme považovat za tzv. bóji.

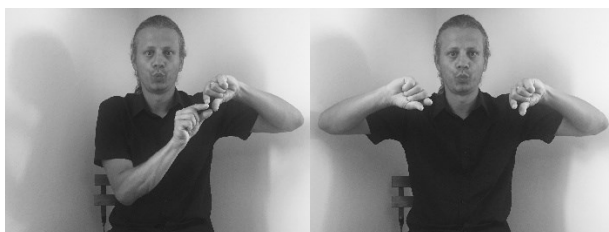
Druhá skupina se sémanticky i formálně liší od první skupiny, slovesa, která sem spadají, vyjadřují významy vztažené k tvaru a rozsahu určitého povrchu. Většinou jde o obouruční znaky produkované dvěma identickými tvary ruky. Jedna ruka stojí na místě, zatímco druhá se pohybuje směrem od první. (Příklady mohou být přeloženy jako: krásně rovně ustlaná postel (obr. 29), nepořádně ustlaná postel (obr. 30), tenká zahnutá trubička (obr. 31).) Tvary a orientace rukou reprezentují určitý povrch, pohyb znázorňuje velikost a tvar povrchu. Znaky, ve kterých obě ruce mají stejný tvar a dominantní ruka se pohybuje směrem od nedominantní, mohou také označovat lineární uspořádání entit, např. vozidla stojící v řadě.



Obrázek 29 ROVNÝ-POVRCH-SE-ROZPROSTÍRÁ (ČZJ)



Obrázek 30 HRBOLATÝ-POVRCH-SE-ROZPROSTÍRÁ (ČZJ)



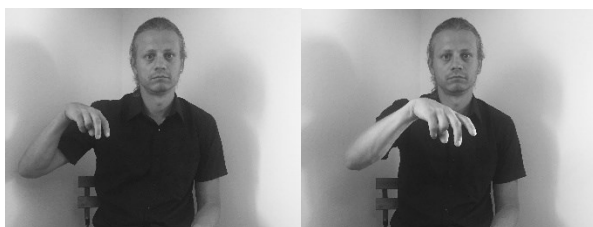
Obrázek 31 TENKÝ-VÁLEC-SE-ROZPROSTÍRÁ (ČZJ)

Třetí typ klasifikátorových sloves popisuje pohyb po určité trase. Ruka se pohybuje po trajektorii, která koresponduje s aspekty pohybů popisované entity. Liddell (2003) na těchto příkladech vysvětluje, proč se v případě klasifikátorových konstrukcí nejedná o pouhé sémantické mapování mezi formou a významem. Například v konstrukci, která popisuje pohyb vzpřímené osoby (obr. 32) a ve které by byl použit tvar ruky D, označuje právě vztyčený prst osobu a přední strana prstu je orientována směrem, ve kterém se osoba pohybuje. Tento tvar ruky zobrazuje stojící nebo kráčející osobu, aniž by zobrazoval

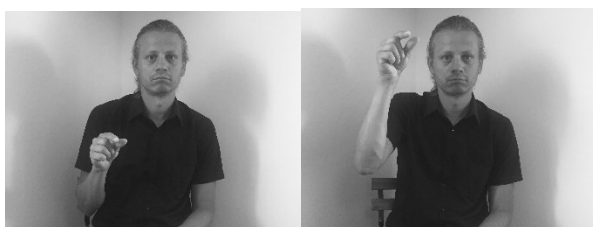
konkrétní části těla. Zároveň ale jednotlivé části tvaru ruky korespondují s částmi zobrazované osoby. Dalším příkladem těchto konstrukcí může být pohyb dvounohé bytosti (obr. 33) – střídavé pohyby prstů odkazují ke střídavému pohybu nohou při chůzi, ale pouze abstraktně, protože pohyby prstů neodpovídají pohybům nohou přesně. Podle Liddella (2003) do této kategorie spadají i klasifikátory držení, protože zobrazují děje vzhledem k tomu, že odkazují k uchopování entity a zacházení s ní spíše než přímo k entitě samotné. V těchto slovesech může ruka buď vykonávat určitý pohyb (ruka zvedá tenký předmět (obr. 34)), nebo děj vykonávaný agentem znázornit pouze změnou tvaru ruky (ruka pouští předmět ve tvaru hrnku (obr. 35)). Tvary ruky v těchto případech nezobrazují předměty, ale ruku toho, kdo je drží. Předměty nejsou pro adresáta „viditelné“, ale jejich přítomnost je implikována.



Obrázek 32 VZPŘÍMENÁ-OSOBA-JDE (ČZJ)



Obrázek 33 DVOUNOHÁ-BYTOST-JDE (ČZJ)



Obrázek 34 ZVEDNOUT-TENKÝ-PŘEDMĚT (ČZJ)



Obrázek 35 PUSTIT-VÁLEC (ČZJ)

3.3.1 Morfematická analýza klasifikátorových sloves

Další oblastí, na kterou se názory jednotlivých autorů různí, je analýza klasifikátorových konstrukcí na menší jednotky. Jak píše Ševčíková (2013), motivací počátečních výzkumů znakových jazyků bylo dokázat, že veškeré promluvy ve znakovém jazyce se dají rozdělit na jasně definované jazykové jednotky, stejně jako to platí u mluvených jazyků. Tyto jednotky je pak možné kombinovat, čímž vznikají nové smysluplné celky. Jedním z cílů bylo dokázat, že znakové jazyky se zásadním způsobem liší od gest, která jsou specifická pro jednotlivé mluvčí, a není je možné rozkládat na menší jednotky.

Příkladem této snahy je Suppalova (1982) práce, která jednoznačně definuje klasifikátorová slovesa jako multimorfémová. Každé sloveso pohybu a umístění je možné rozdělit na několik kořenů (kořenem je zde myšlen pohyb), afixy a další markery. Podle Suppaly (1982) je v nejdůležitějších ohledech morfologie ASL velmi podobná morfologii mluvených jazyků. Především jsou slovesa kombinací omezeného množství přesně vymezených prvků, i přestože by vizuální modalita ASL teoreticky dovozovala analogické formy, jež by měly přesnější význam. V Suppalově analýze každý marker shody se jménem obsahuje morfémy, které odkazují ke kategorii, do níž se jméno řadí. Existují různé způsoby, jakými morfémy ke kategorii odkazují. Jednotlivé tvary ruky (klasifikátory) mohou odkazovat k různým kategoriím. Některé klasifikátory označují vizuálně-geometrické vlastnosti a některé zařazují referenta do sémantické kategorie, jako je například člověk nebo zvíře. Jiné klasifikátory k referentovi odkazují nepřímě, tvar ruky vyjadřuje například způsob jeho uchopení nebo zacházení s ním. Je možné užít různé typy klasifikátorů s jedním jménem podle toho, jaké vlastnosti referenta je v kontextu potřebné zdůraznit (Například pramice může být zastoupena klasifikátorem pro „plochý předmět“ nebo „držení vesel“).

Specifikátory tvaru a velikosti podle Suppaly (1982) sestávají z několika morfémů částí ruky. Každý prst včetně palce a ruka až k předloktí mohou potenciálně být morfémem, z něhož je složen výsledný tvar ruky. Z hlediska tvaru se specifikátory dělí na ty, které obsahují morfém „rovný“, a ty, které obsahují morfém „kulatý“. Dalším morfémem podílejícím se na specifikátoru je „velikost“ (např. zda je do tvaru ruky zahrnuto i předloktí nebo zda je ruka u kulatých tvarů otevřená, či zavřená). Specifikátory také nesou morfém „uspořádání“, který vyjadřuje buď pevný povrch (prsty ruky jsou u sebe), nebo povrch rozdělený do větviček se linií (prsty jsou roztažené od sebe).

Sémantické klasifikátory v Suppalově pojetí jsou ve způsobu zastupování referentů výrazně abstraktnější, tvary ruky nejsou složeny z jednotlivých morfémů, jako je tomu

u specifikátorů tvaru a velikosti. Nejsou totiž založené na mimetické reprezentaci vizuálních a geometrických charakteristik referenta. Místo toho odkazují k sémantickým kategoriím, do kterých referent spadá. Specifikátory tvaru a velikosti reprezentují vizuální a geometrické rysy referenta prostřednictvím morfémů jednotlivých částí ruky. Sémantické klasifikátory sice mají svůj původ také ve zprostředkování vizuálně-geometrických částí referentů, v současném užívání je klasifikátor zobecňující, abstraktní a celý tvar ruky představuje jeden morfém.

Na Suppalovu analýzu klasifikátorových sloves reaguje například Liddell (2003), který namítá, že jednotlivé komponenty jsou vyjadřovány simultánně, a je tedy velmi obtížné je z celé konstrukce vydělit. K jeho dalším výtkám patří i to, že není zcela jisté, zda lze jednotky opakovaně kombinovat v dalších konstrukcích. S jednotkami podle něj nelze zacházet volně a jejich schopnost tvořit další celky je omezená. Není navíc zřejmé, zda opravdu všechny části polykomponentních sloves mají morfologickou platnost (Liddell, 2000). Vzhledem k vizuální modalitě znakových jazyků se Liddell (2003) přiklání k přístupu, ve kterém je význam obsažen jednak v morfémech, jednak jsou některé významy spojeny přímo s plně lexikální jednotkou a také je význam konstruován prostředky mapování mentálního prostoru (mental space mapping) motivovanými variabilními způsoby umístění a orientace ruky. Supallův předpoklad vycházel z toho, že veškeré významy musí být nesený morfémy. Počet morfémů identifikovatelných Liddelovým přístupem je samozřejmě mnohem nižší, není možné tímto způsobem celou konstrukci rozložit na konkrétní jasně definované jednotky.

Znaky se podle Liddella (2003) dají rozdělit na kořen (pohyb nebo umístění) a morfém, který označuje druh entity. Orientace také může být vydělena jako morfém: orientace dlaně zobrazuje směr, jakým je osoba otočena. Tento morfém může být použit v další konstrukci s jiným pohybem. Podle Liddella (2003) ale nemá smysl glosovat každý samostatný morfém v klasifikátorových konstrukcích, protože jsou součástí produktivního systému, kde je třeba přihlížet k celkovému významu. Liddell tvrdí, že znakové jazyky jsou velmi blízké gestu, což dává vzniknout typologicky unikátním strukturám, jako jsou právě například klasifikátorové konstrukce nebo prostředky deixe. Klasifikátorová slovesa jsou pak kombinací prvků kategorických a postupných. Obrovské množství možných lokusů na těle i ve znakovacím prostoru a různých druhů pohybů vedlo Liddella i k diskuzi o jazykovém statusu těchto jednotek. Navrhoval také, že použití lokusů nesoucích význam v těchto konstrukcích je založené na nejazykových gestech a vyplývá z míšení jazykových a nejazykových prostředků (Liddell, 2000). Někteří autoři vysvětlují fakt, že pohyb

v klasifikátorových slovesech blíže napodobuje pohybové a rytmické rysy skutečných událostí, které popisují tím, že do svých analýz zahrnuli i tzv. imitativní nebo analogické morfémy (Engberg-Pedersen, 1993; Schick, 1990).

Macurová a Vysuček (2005) v souvislosti s klasifikátorovými slovesy termín morfém používají a označují je za sestávající ze dvou morfémů: klasifikátorového tvaru ruky a pohybu. Motejzíkova (2007), která morfematickou analýzu klasifikátorových sloves navrhuje, jim vyčítá, že opomněli parametr orientace dlaně a prstů. Ptá se také, zda lze za morfémy považovat i nemanuální složku konstrukce, která nese význam další okolnosti děje.

Přestože není možné jednotlivé komponenty klasifikátorových sloves (vzájemná poloha rukou, orientace, umístění, pohyb) produkovat samostatně, zdá se, že mají jinou platnost než komponenty stejného druhu, které dávají vzniknout monomorfémovým lexikálním jednotkám. Komponenty takových lexikálních jednotek nenesou samostatný význam, a je proto možné je považovat za fonémy, zatímco jednotlivé části klasifikátorových sloves předávají význam o přesném průběhu popisované události.

3.3.2 Lexikalizace klasifikátorových konstrukcí

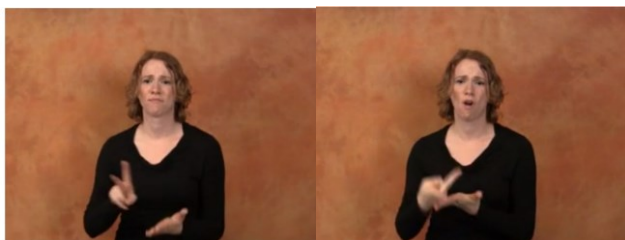
Klasifikátorové konstrukce vznikají a vycházejí z gest a mimetického napodobení reálných dějů a procházejí procesy konvencionalizace a posléze i lexikalizace (Ševčíková, 2013). V mnohých znakových jazycích jsou klasifikátorové konstrukce podobné gestům doprovázejícím projev v mluveném jazyce, případně z nich přímo vycházejí. Klasifikátorové konstrukce a případně lexikalizované jednotky, které z nich vycházejí, mají specifickou pozici v rámci lexikálního systému znakových jazyků.

Brentariová and Paddenová (2001) dělí slovní zásobu ASL do dvou hlavních skupin: znaky původní a přejaté čili znaky vlastní danému znakovému jazyku, které podléhají určitým pravidlům⁹, a jednotky přejaté z angličtiny prostřednictvím prstové abecedy. Původní lexikální jednotky se vyvinuly v rámci daného znakového jazyka a znaky přejaté, které vycházejí z lexikonu většinového mluveného jazyka a reprezentují ho tvary ruky prstové abecedy. Podobný model dělení lexikonu znakových jazyků používají i další autoři (např. Johnston & Schembri, 1999). Klasifikátorové konstrukce se řadí mezi jednotky původní, konkrétně do podskupiny označované jako periferní (non-core) (Brentari & Padden, 2001). Centrum původní znakové zásoby tvoří znaky standardizované, jejichž forma a význam jsou pevně dané a neměnné a které jsou v užití nejfrekventovanější. Brennanová

⁹ Například Battisonovo (1978) omezení na maximálně dva tvary ruky v rámci jedné lexikální jednotky.

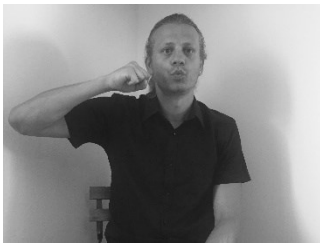
(1992) tyto znaky nazývá lexikální znaky a definuje je jako plně zformované jednotky, které mluvčí pouze vybírá ze své mentální slovní zásoby a umísťuje je do odpovídajícího lexikálního kontextu. Původní slovní zásoba periferní pak zahrnuje klasifikátorová slovesa, která jsou vysoce variabilní a jejichž forma není ve slovní zásobě daného jazyka pevně ustálená. Tvary ruky a další jednotky, ze kterých se skládají, nemají ustálený význam a skládají se do vyšších jednotek podle produktivních morfologických pravidel.

I další autoři, kteří popisovali slovní zásobu znakových jazyků, se shodují na tom, že klasifikátorové konstrukce patří do periferie původní slovní zásoby (Johnston & Schembri, 1999; Suppalla, 1982; Brennan, 1992). Skutečnost je ale mnohem složitější než zjednodušený model, jednotlivé klasifikátorové konstrukce se výrazně liší v míře, jak jsou konvencionalizované a zároveň se mezi jednotlivými podskupinami lexikonu mohou přesouvat (Ševčíková, 2013). Například v ASL znak SPADNOUT (obr. 36) je původně založen na klasifikátoru entity zastupujícím dvounohou bytost. Během jazykového vývoje se ale jeho význam rozšířil i na další předměty a tvar ruky už se nepojí pouze s určitou skupinou referentů, ale je možné znak spojit i s neživými předměty jakožto argumenty slovesa (Suppalla, 1986).



Obrázek 36 SPADNOUT (ASL)

Tvary ruky, které zastupují entity, nebo způsob zacházení s nimi se mohou vyskytnout v lexikalizovaných znacích (a tedy v centrální části lexikonu) stejně tak jako ve znacích částečně lexikalizovaných či produktivních. Například znak PÍT v ČZJ (obr. 17) je artikulován s tvarem ruky, který znázorňuje držení hrnku, ale přesto je tento znak lexikalizovaný a spadá do centra slovní zásoby. Tvar ruky v tomto znaku se ovšem může měnit, pokud chce mluvčí zdůraznit specifický tvar nádoby, s níž bylo v rámci děje zacházeno (jiný tvar ruky bude použit, pokud se hovoří o pití z půllitru (obr. 37) a jiný v případě šálku (obr. 38)). Tvary ruky, které jsou užitě v některých lexikalizovaných znacích, mohou být velmi podobné ve znacích částečně lexikalizovaných. Například znak NOVINY v ASL (obr. 39) je založen na znázornění rozložení velkého plochého předmětu, ale označuje právě noviny.



Obrázek 37 PÍT-Z-PŮLLITRU (ČZJ)

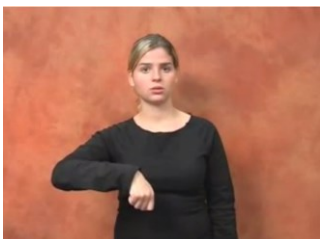


Obrázek 38 PÍT-ZE-ŠÁLKU (ČZJ)



Obrázek 39 NOVINY (ASL)

U těchto znaků je kvůli nedostatku historických záznamů znakových jazyků velmi obtížné zjistit, jak probíhal jejich vývoj a zda vznikly původně z nelexikalizovaných konstrukcí (Ševčíková, 2013). Některé lexikalizované znaky obsahují tvary ruky, které lze použít v produktivních konstrukcích, kde budou znázorňovat držení stejného předmětu. Například znak VAŘIT v ČZJ (obr. 40) vychází z tvaru ruky držícího vařečku a je kombinován s pohybem znázorňujícím míchání. Tento znak je lexikalizovaný. Ovšem stejný tvar ruky by byl použit v klasifikátorové konstrukci, kdy jeden z referentů udeří druhého vařečkou.



Obrázek 40 VAŘIT (ČZJ)

Vymezit hranici mezi lexikalizovanými, částečně lexikalizovanými a produktivními znaky v rámci lexikonu znakového jazyka je velmi obtížné. Například slovesa ČZJ JÍST či

PÍT připomínají svou formou klasifikátorová slovesa držení, ale jsou lexikalizovaná a řadíme je mezi slovesa prostá, protože nemění svou formu v závislosti na osobě či čísle. Na druhou stranu ale jejich tvar ruky a v některých případech i pohyb je možné měnit a stávají se vlastně produktivními konstrukcemi, které mimeticky znázorňují zacházení s určitým objektem.

4. Sběr jazykového materiálu

Materiál, který byl v rámci této práce analyzován, byl sebrán na základě jedné z částí Baterie testů morfologie a syntaxe amerického znakového jazyka (Supalla et al, nepublikováno), specificky zaměřené na produkci klasifikátorových sloves (Verb of motion morphology production). Původním záměrem testu bylo určit, zda daný mluvčí ASL je schopen produkovat klasifikátorová slovesa za použití správných morfémů pro způsob a trasu pohybu, klasifikátor a dalších. Zde však byl použit pro elicitaci jazykového materiálu od rodilých mluvčích českého znakového jazyka. Test sestává z 80 položek, několikavteřinových stimulů. Jednotlivé položky jsou krátké animované videoklipy, ve kterých se buď pohybuje pouze jeden předmět po určité trajektorii v prostoru, nebo jsou zde dva předměty, z nichž pouze jeden se pohybuje, přičemž obou typů položek je 40. Předměty v klipech zahrnují malé hračky, figurky osob nebo zvířat či abstraktní tvary a další předměty¹⁰. Během testu respondent sleduje obrazovku počítače a po přehrání jednoho klipu převypráví znázorněný děj ve znakovém jazyce. Klip může být přehrán na respondentovu žádost opakovaně. Odpovědi jsou nahrávány na kameru. Samotnému nahrávání předchází pět zkušebních položek. V polovině testu, po prvních 40 položkách, následuje přestávka a po ní ještě jedna zkušební položka a druhá polovina testu.

Původním záměrem testu je hodnocení produkce jednotlivých morfémů, ze kterých se podle autorů klasifikátorová slovesa skládají.

Prvním z nich je morfém způsobu pohybu. Testové položky, kde se pohybuje pouze jeden předmět, obsahují pouze morfémy způsobu pohybu. Položky, ve kterých se pohybuje hlavní předmět ve vztahu k vedlejšímu předmětu, obsahují morfémy způsobu pohybu v kombinaci s lokativními morfémy, které vyjadřují, zda se vedlejší předmět vyskytuje na začátku, uprostřed či na konci dráhy pohybu hlavního předmětu a morfémy pozice, které vyjadřují vzájemnou polohu obou předmětů.

Dalším morfémem, který se může podílet na skladbě klasifikátorových sloves podle autorů testu, je morfém směru. Z celkových 80 položek je 62 neutrálních, předměty se v nich pohybují vpřed po horizontální rovině, v případě 18 položek se předměty pohybují jiným směrem.

¹⁰ Seznam testových položek přeložených do češtiny je uveden v příloze 1.

Mezi morfémy podílející se na pohybu v klasifikátorových slovesech patří také morfém trasy, tedy mezi kolika body se klasifikátor pohybuje.

Cílem testu je také ověřit správnost užití klasifikátorových morfémů. Polovina položek je zaměřena na specifikátory tvaru a velikosti a polovina na sémantické klasifikátory.

Podle Supally (1982) jsou sémantické klasifikátory takové tvary ruky, které reprezentují předmět na základě sémantických kategorií a řadí sem 5 tříd předmětů (osoba, živý tvor, vozidlo, strom, letadlo) zastupovaných 6 tvary ruky (živí tvorové jsou zastupováni tvary ruky znázorňujícími nohy, tedy V a V̂). Specifikátory tvaru a velikosti pak reprezentují vizuálně-geometrické charakteristiky zastupovaného předmětu. Supalla (1982) pro slovesa pohybu a umístění vymezuje 4 typy specifikátorů tvaru a velikosti. První z nich zahrnuje případy, kdy klasifikátorové sloveso je tvořeno ukazovákem, který opisuje trasu, kterou objekt vykonává (pokud ovšem prst opisuje obrys předmětu, jedná se o sloveso existence a nikoliv pohybu, stejně tak v případě, že prst ukazuje na konkrétní bod v prostoru). Tato slovesa nerepresentují tvar ani kategorii předmětu. Druhý typ specifikátorů zastupuje pomocí různých tvarů ruky ploché a rovné předměty. Konkrétní tvar ruky pak může odkazovat na druhotné vlastnosti (orientaci, šířku a délku), které jsou vyjádřeny různými částmi ruky. Třetí skupina specifikátorů tvaru a velikosti zastupuje kulaté předměty a i v těchto případech může konkrétní tvar ruky vyjadřovat další vlastnosti objektu. Čtvrtá skupina pak zastupuje předměty na základě jejich velikosti (délky, šířky nebo výšky). Tuto skupinu klasifikátorů mohou předcházet pohyby opisující tvar předmětu.

4.1 Respondenti

Za účelem sebrání jazykového materiálu bylo osloveno 5 respondentů, neslyšících uživatelů českého znakového jazyka, kteří vyrůstali s neslyšícími rodiči, navštěvovali školy pro sluchově postižené, a pro které je český znakový jazyk primární a preferovaný prostředek komunikace. Skupinu tvořily tři ženy a dva muži, věkové rozpětí bylo mezi cca 20 a 60, pouze jeden respondent je z Moravy a zbylí z Čech. V následující tabulce jsou uvedeny základní informace o respondentech (věk je zaokrouhlen na desítky).

JMÉNO	POHLAVÍ	VĚK	VZDĚLÁNÍ	REGION
MS	Ž	40	VŠ	Čechy
MN	Ž	50	VŠ	Čechy
KN	Ž	20	SŠ	Čechy
JK	M	40	SŠ	Čechy
MF	M	60	ZŠ	Morava

Dva rozhovory vedla autorka práce, tři rozhovory vedl lingvisticky vzdělaný rodilý mluvčí českého znakového jazyka, člen komunity Neslyšících. Role tazatele je u zadávání testu minimální, pouze vysvětlí zadání a poté přihlíží.

4.2 Zázpis výsledků

Výpovědi respondentů, tedy popis děje na videu v českém znakovém jazyce, byly podrobně přepsány do tabulek. Původní tabulka je součástí testové baterie a obsahuje správné odpovědi na testové stimuly v ASL¹¹. Hodnotitel testu má zapisovat, zda respondent použil správný morfém (zapiše 1) a v případě že jeho výpověď neodpovídá očekávání autorů, uvede příslušný kód alternativní odpovědi.

Jazykový materiál v českém znakovém jazyce je ovšem analyzován bez jakéhokoli požadavku na “správnost” a je tedy zapisován jiným způsobem, avšak do stejné tabulky. Výpovědi v českém znakovém jazyce jsou analyzovány na stejné části, morfémy, které vyžaduje testová baterie pro ASL. Způsob zápisu je ale upraven, aby odpovídal potřebám této práce.

V prvním sloupci tabulky je uvedeno, jakým typem slovesa nebo výpovědi respondent děj popisuje. Autoři testové baterie očekávali 6 možných odpovědí. Stejně odpovědi se vyskytly i u mluvčích ČZJ:

1. sloveso pohybu – respondent uvede klasifikátorové sloveso vyjadřující pohyb (v tabulce zapsáno jako SP),
2. sloveso umístění – respondent uvede klasifikátorové sloveso vyjadřující umístění (SU),
3. více sloves – odpověď zahrnuje několik typů sloves, každé sloveso je zapsáno do samostatného řádku (SPLIT),

¹¹ Tabulka správných odpovědí je v příloze č. 3

4. lexikalizovaný znak – respondent neužije klasifikátorové sloveso ale lexikalizovaný znak (například SPADNOUT, JET atp.) (LZ),
5. bez slovesa – odpověď žádné sloveso neobsahuje (BS),
6. bez odpovědi – respondent na stimulus nijak nereaguje (BO).

Dále se do tabulky uvádí, jakým způsobem respondent vyjadřuje hlavní a vedlejší předmět (hlavní předmět se pohybuje ve vztahu k vedlejšímu předmětu, který stojí na místě).

Autoři testu sledují tři typy klasifikátorů, tvarů ruky reprezentující předmět, který je součástí klasifikátorového slovesa, nebo nějakou jeho vlastnost. Jsou to specifikátory tvaru a velikosti, sémantické klasifikátory a ostatní klasifikátory.

Morfémy, které autoři testu očekávají v odpovědích, jsou tyto:

1. specifikátory tvaru a velikosti
 - a. rovný vodorovný předmět
 - b. rovný svislý předmět
 - c. plochý úzký předmět
 - d. plochý široký předmět
 - e. kruhový předmět
 - f. válcový předmět
2. sémantické klasifikátory
 - a. osoba
 - b. živý tvor (klasifikátor zastupující nohy)
 - c. vozidlo
 - d. letadlo
 - e. strom

Mezi tzv. ostatní klasifikátory, se kterými se však v odpovědích respondentů na testové stimuly nepočítá, patří:

1. Kvantifikující klasifikátor, který označuje velké množství předmětů
2. Mimetické klasifikátory (v této práci nazývané klasifikátory držení), v nichž ruka mluvčího reprezentuje ruku agenta, který zachází s předmětem. Tyto klasifikátory nemohou předcházet pohyby opisující tvar předmětu, což je odlišuje od specifikátorů tvaru a velikosti, ve kterých se mohou užívat stejné tvary ruky.
3. Klasifikátory nástroje, které zastupují mechanický nástroj pohybující předmětem. Tyto klasifikátory odkazují k tvaru nástroje, a nikoliv zasahovaného předmětu.

4. Klasifikátor těla označuje tvary ruky, které zastupují části těla agenta děje. Mluvčí pomocí nich imituje agenta, klasifikátor nezastupuje předmět, jedná se pouze o napodobení činnosti.

Vzhledem k tomu, že cílem této práce je popsat užití klasifikátorových sloves, především klasifikátorů a jejich rozdělení do sémantických tříd, je materiál v ČZJ zapsán podrobněji. V případě, že se jedná o specifikátor tvaru a velikosti, je užit kód SASS a dále zapsán tvar ruky a zjednodušeně orientace dlaně a prstů. Pro zápis tvaru ruky je použita notace podle Okrouhlíkové (2012) a pro orientaci dlaně a prstů zkratky používané autory testové baterie:

1. VERT – orientace prstů je vertikálně (převážně nahoru)
2. HORIZ – prsty jsou orientovány horizontálně
3. FLAT – dlaň je orientována dolů
4. EDGE – ruka je orientována malíkovou hranou dolů

Výsledný kód pro klasifikátorový tvar ruky je tedy kombinací tvaru ruky a zkratkou pro orientaci dlaně či prstů. Pokud je klasifikátorové sloveso artikulované oběma rukama, jsou značky pro tvary ruky odděleny znaménkem /.

Pokud respondent vyjadřuje jmenný argument slovesa lexikalizovaným znakem, je zde zapsán glosou, pokud klasifikátorem, je zde popsán typ klasifikátoru a tvar ruky. V některých případech použili respondenti nedominantní ruku k vyjádření povrchu, po kterém se pohybuje hlavní předmět (ruka ve tvaru B dlaní dolů, případně včetně celého předloktí). V těchto případech je toto zapsáno ve sloupci pro vedlejší předmět jako ZEMĚ. Vyskytly se i výpovědi, ve kterých byly předměty nejprve zahrnuty ve dvou samostatných slovesech a až následně v jedné simultánní konstrukci. Tyto odpovědi jsou v tabulkách rozděleny do více řádků.

Dalšími morfémy, které se podle autorů testu podílejí na stavbě klasifikátorových sloves, jsou různé části pohybu, které vykonávají ruce mluvčího. Patří mezi ně trasa pohybu, způsob a směr.

Morfém trasy má ve správných odpovědích na testové položky v ASL pět různých realizací, které se vyskytly i v materiálu v ČZJ:

1. Pohyb je proveden pouze na jednom místě (v tabulce zapsáno jako A)
2. Pohyb je veden z jednoho místa na druhé (AB)
3. Pohyb je veden mezi třemi body (ABC)
4. Pohyb je veden mezi více než třemi body (ABCD)
5. Pohyb je veden po kruhu (AOB)

Morfémy způsobu pohybu mohou být artikulovány zároveň s morfémy trasy nebo konsekutivně. Cílem testu pro ASL je elicitovat pouze 6 morfémů způsobu, ale autoři počítají s možností, že respondenti budou ve svých odpovědích používat i další. Správné odpovědi by měly obsahovat pouze morfémy:

1. rovný
2. zatačka
3. nahodilý
4. otáčející se kolem vlastní osy
5. poskoky
6. pád

Položky, ve kterých se pohybuje hlavní předmět ve vztahu k vedlejšímu předmětu, obsahují morfémy způsobu pohybu v kombinaci s lokativními morfémy, které vyjadřují, zda se vedlejší předmět vyskytuje na začátku, uprostřed či na konci dráhy pohybu hlavního předmětu. Zde se vyskytují 4 morfémy způsobu pohybu:

1. rovný
2. skok
3. zatačka
4. pád

V analýze výpovědí v ČZJ je použit slovní popis způsobu pohybu.

Dalším morfémem, který se může podílet na skladbě klasifikátorových sloves podle autorů testu, je morfém směru. Z celkových 80 položek je 62 neutrálních, předměty se v nich pohybují vpřed po horizontální rovině, v případě 18 položek se předměty pohybují jiným směrem. Morfémy směru mohou být ve správných odpovědích v ASL tyto:

1. vpřed
2. pozadu
3. do kopce
4. z kopce
5. nahoru
6. dolů

V popisu odpovědí v ČZJ je kromě těchto typů směru doplněna informace, zda pohyb probíhá L-P (zleva doprava) zleva doprava (L-P), zprava doleva (P-L), od těla (T-) nebo k tělu (-T). Důvodem tohoto rozšířeného zápisu je to, že nám dává další informaci o tom, nakolik jsou klasifikátorová slovesa skutečně mimetickým zobrazením vyjadřovaného děje, jakou měrou mluvčí napodobuje skutečnost.

V případě, že se ve videu vyskytuje i vedlejší předmět, zapisují se navíc další dva morfémy: pozice a lokativní morfém. Morfém pozice vyjadřuje, v jakém okamžiku pohybu hlavního předmětu se dostávají oba předměty na stejné místo a může mít čtyři hodnoty: začátek, uprostřed, konec, celou dobu. Lokativní morfém vyjadřuje vzájemnou polohu obou předmětů v okamžiku kontaktu a v tabulce je vyjádřen předložkou.

5. Klasifikátorová slovesa v ČZJ

Za použití testu produkce klasifikátorových sloves v ASL bylo natočeno a zapsáno celkem 400 výpovědí v ČZJ, které obsahují minimálně jednu klasifikátorovou konstrukci. Test byl zpracován tak, aby polovina výpovědí vyjadřovala slovesem pohyb nebo umístění pouze jednoho předmětu a polovina pohyb hlavního předmětu ve vztahu k vedlejšímu. Výsledný zaznamenaný materiál v ČZJ však obsahuje klasifikátorových konstrukcí více, což má dva důvody. Videá stimulů nejsou v dobré kvalitě a občas není zcela zřejmé o jaké předměty se jedná, zobrazené situace navíc často nejsou realistické a ani z kontextu to není možné vyvodit. Respondenti proto v mnoha případech při označování předmětů využili specifikátorů tvaru a velikosti. Druhým důvodem je to, že někteří z respondentů použili v některých případech ve výpovědi dvě slovesa – sloveso umístění pro popis výchozí situace a vzájemné polohy obou předmětů a poté sloveso pohybu. V zaznamenaném materiálu najdeme čtyři typy klasifikátorových sloves:

1. Slovesa umístění,
2. Slovesa pohybu,
3. Slovesa vizuálně-geometrického popisu,
4. Slovesa držení.¹²

Slovesa umístění a pohybu mohou obsahovat klasifikátory entity či specifikátory tvaru a velikosti, slovesa vizuálně geometrického popisu obsahují specifikátory tvaru a velikosti a slovesa držení obsahují klasifikátory držení. Poslední typ sloves se vyskytl pouze u popisu předmětů. Typy sloves jsou vymezeny sémanticky a formálně. Slovesa umístění za užití klasifikátoru a krátkého pohybu směrem dolů na jednom místě vyjadřují umístění předmětu. Místem artikulace může být buď prostor před tělem mluvčího nebo nedominantní ruka v klasifikátorovém tvaru, v jednom případě se v odpovědi na testový stimul objevilo i

¹² Kromě těchto sloves ještě v některých případech respondenti použili slovesa lexikalizovaná, především slovesa PADAT, KUTÁLET-SE, STÁT, POHYBOVAT-SE, PŘEMÍSTIT.

místo artikulace na těle mluvčího. Slovesa pohybu se skládají z klasifikátoru a pohybu, který napodobuje v případě sebraného materiálu skutečný pohyb předmětu na videu. I v těchto případech může být místem artikulace prostor před tělem nebo nedominantní ruka, především ve tvaru B s orientací dlaně nahoru nebo dolů, často včetně celého předloktí. V případě kontaktu hlavního předmětu s vedlejším ale může být místem artikulace i ruka v jiném klasifikátorovém tvaru. Slovesa vizuálně-geometrického popisu kombinují klasifikátor s pohybem opisujícím tvar předmětu. Slovesa držení obsahují klasifikátor držení a pohyb opisuje pohyb ruky uživatele předmětu.

5.1 Struktura výpovědi

Standardně má klasifikátorové konstrukci předcházet lexikálně vyjádřené jméno, které následně klasifikátor zastupuje (Macurová & Vysuček, 2005). Jeden klasifikátorový tvar ruky může zastupovat různá jména a zároveň jedno jméno může být zastoupeno různými klasifikátory. V našem materiálu se však setkáme s výpověďmi, které toto pravidlo nenásledují.

Například mluvčí KN ve čtvrtině výpovědi používá klasifikátorové sloveso bez specifikace předmětu, který klasifikátor zastupuje. V některých případech to může být proto, že klasifikátor považuje za dostatečně jasný, například tvary ruky Y, který vždy zastupuje letadlo, a 5, který vždy zastupuje strom. V jiných výpovědích se zase může jednat o to, že je předmět abstraktní a respondentka si není jistá, o co se přesně jedná a přistupuje tedy přímo k vizuálnímu vyjádření klasifikátorem. Další možné vysvětlení by mohlo být pragmatické – v umělé testové situaci si je vědoma, že ona i tazatel vidí stejný videoklip a není tedy nutné předmět blíže specifikovat. Respondent JK v 15 výpovědích uvádí předmět až po klasifikátorové konstrukci – ve všech případech se jedná o popis předmětu pomocí specifikátoru tvaru a velikosti. Stejný mluvčí v situacích, kdy si není jist, jaký předmět popisuje, používá znak NĚCO.

Respondenti se lišili také v tom, jak podrobně děj popisovali. Jak již bylo uvedeno, respondentka KN v nezanedbatelném množství případů vynechala znaky pro jména, která klasifikátory zastupují. Naopak respondentka MS uváděla velmi často lexikalizované znaky pro předměty a pokud to nebylo možné, alespoň je popsala specifikátory tvaru a velikosti. Pokud byly ve videu dva předměty, většinou na začátku své výpovědi uvedla za použití sloves umístění jejich vzájemnou polohu. Ostatní respondenti toto většinou nedělali, není to tedy zřejmě nutné pro porozumění ději. Respondentka MN a respondent MF oba cítili

potřebu vidět v zobrazovaném ději nějaký smysl a snažili se klasifikátorovou konstrukci uvést alespoň krátkým příběhem, jak k dané situaci došlo.

Z osobních tendencí každého respondenta také vycházela délka jejich reakcí na testové stimuly. Ti, kteří uváděli přímo klasifikátorové konstrukce, odpovídali ve stejné nebo kratší době, než mělo video.

5.2 Pohyb

Autoři testu dělí pohyb v klasifikátorových slovesech na několik částí (které nazývají morfémy) a očekávají od respondentů jejich správnou produkci. V rámci zpracování sebraného jazykového materiálu v ČZJ byly všechny zachycené pohyby analyzovány na jednotlivé části – způsob pohybu, trasa, směr a lokativní morfémy – a zapsány do tabulky.

Je možné však pochybovat o užitečnosti takové analýzy. Pohyb v klasifikátorových slovesech napodobuje pohyb referentů ve skutečnosti, je tedy očekávatelné, že pohyb klasifikátorů, který produkují respondenti, bude korespondovat s pohybem předmětů na videu. To se také při analýze materiálu potvrdilo. Mluvčí ČZJ jsou schopni zároveň reflektovat a napodobovat trasu i způsob pohybu, vzájemný prostorový vztah obou předmětů. Klasifikátorovým slovesem je možné přesně simultánně vyjádřit, že letadlo prolétá trubkou zleva doprava a při tom se otáčí kolem vlastní osy. Při podrobnějším zápisu pohybů (zda je veden od těla či k tělu, zleva doprava či naopak) se ukázalo, že respondenti jsou schopni ve svém projevu napodobit i tyto aspekty pohybu.

Není však jisté, zda je možné na základě tohoto testu skutečně vymezit přesně dané morfémy pohybu u klasifikátorových sloves, jak je autoři navrhuji. Materiál je omezený a opakuje se v něm pouze několik typů pohybu a je velmi sporné, zda odráží skutečnou výrazovou možnost klasifikátorových sloves. Například z testu nevyplyne, jak skutečná rychlost pohybu ovlivňuje tempo provedení slovesa. Test je také poněkud samoúčelný v tom, že sleduje pouze omezené množství typů pohybů a je tedy velmi těžké z něj vyvodit nějaké obecnější závěry o tomto tématu.

5.3 Tvary ruky

Tvary ruky podílející se na stavbě klasifikátorových sloves zachycených v sebraném jazykovém materiálu budou rozděleny do tří skupin:

1. Klasifikátory entity,
2. Specifikátory tvaru a velikosti,

3. Klasifikátory držení.

Klasifikátory entity zastupují referenta živého i neživého na základě některé jeho výrazné vlastnosti a kategorizují ho jako člena skupiny touto vlastností charakterizované. Specifikátory tvaru a velikosti popisují referenta podle jeho vizuálně-geometrických charakteristik. Klasifikátory držení zastupují ruku konatele děje, který manipuluje daným předmětem. Pod jednotlivými typy klasifikátorů budou uvedeny konkrétní tvary ruky, které se v analyzovaném jazykovém materiálu vyskytly.

5.3.1 Klasifikátory entity

Klasifikátory entity jsou rozděleny do kategorií osoba, zvíře, strom, vozidlo a letadlo. Jedná se o kategorie, které je možné vymezit sémanticky a níže bude popsáno, že mohou být zastupovány různými tvary ruky v závislosti na tom, jakou jejich vlastnost se mluvčí rozhodne klasifikátorem vyzdvihnout jako nejdůležitější, případně který tvar se nejlépe hodí pro kombinaci s příslušným pohybem, který referent vykonává. Ostatní předměty jsou zastupovány klasifikátory na základě svého tvaru nebo velikosti případně tvaru ruky, které je uchopuje a zachází s nimi.

5.3.1.1 Osoba

Klasifikátor zastupující osobu se vyskytl v odpovědích na testové stimuly:

- (3) Holka skočí do matice.
- (5) Miminko se prochází.
- (19) Muž se kutálí po trávníku.
- (26) Postel se pohybuje kolem ležícího muže.
- (50) Žena jde pozpátku kolem psa.
- (58) Farmář spadne z větve stromu.
- (65) Panenka skočí z hlavy druhé panenky.
- (66) Panenka jde kolem letadla a otočí se k němu.
- (77) Robot jde a zatočí k motorce.

V položkách (3) a (5) tři respondenti použili tvar ruky ∇ , který reprezentuje pohyb na dvou nohách a jedna respondentka použila tvar ruky A_0 , který zde znamená pohyb vzpřímené osoby.

V položce (19) převažoval tvar ruky **P** s orientací dlaně dolů, který je vhodný pro kombinaci s pohybem kutálení. Pouze jeden respondent použil tvar ruky **V** a následně uvedl lexikalizované sloveso KUTÁLET SE.

V položce (26) použili 4 respondenti tvar ruky **P** s orientací dlaně dolů, jedna respondentka použila lexikalizované sloveso PADAT ve větě „Muž vypadl z postele“.

V položce (50) použili čtyři respondenti tvar ruky **V** a jedna respondentka tvar **A₀**.

V položce (58) použili tři respondenti tvar ruky **P** v klasifikátorovém slovesu s pohybem pádu dolů, dvě respondentky pak tvar ruky **V** pro umístění a následně lexikalizovaný znak PADAT.

V položce (65) použili 3 respondenti pro oba předměty tvary rukou **P**, jeden respondent tvar **D** a jedna respondentka tvary rukou **A₀**.

V obou položkách (66) a (77) převládl tvar ruky **V**.

Pouze v jedné z položek se vyskytl tvar ruky **D**, který je v klasifikátorových slovesech vyjadřujících pohyb osoby v ČZJ velmi běžný. Může to být způsobeno tím, že předměty ve videoklipech jsou drobné hračky, a proto se tvar ruky zdůrazňující výšku zde nehodil.

Pro osobu pohybující se chůzí v sebraném materiálu převažoval tvar ruky **V** a u jedné z respondentek **A₀**, což může být dáno osobní preferencí. Pro vyjádření umístění pak byl nejvíce využíván stejný tvar, pro osobu skákající či kutálející se se nejčastěji objevil tvar ruky **P**. Pro ležící osobu všichni respondenti, kteří použili sloveso umístění, použili tvar ruky **P**.

5.3.1.2 Zvíře

Klasifikátor zastupující zvíře se vyskytl v odpovědích na testové stimuly:

- (7) Ježek jde, otočí se a jde dál.
- (17) Kuře letí napříč k tyči.
- (25) Kachna jde kolem tenkého kroužku.
- (30) Slepice poskakuje do kopce.
- (31) Hrnek vyskočí na hlavu žáby.
- (38) Pes skočí pozadu přes postel.
- (50) Žena jde pozpátku kolem psa.
- (56) Tlustá žlutá včela se prochází.
- (61) Zajíc pomalu skáče z kopce.
- (75) Želva jde pozadu a zatočí ke stromu.
- (79) Zajíc spadne pozadu ze zad zebry.

V položce (7) použili tři respondenti tvar ruky ∇ , který může zastupovat i zvíře pohybující se po 4 nohách. Jedna respondentka použila tvar ruky A_0 , zde znázorňující pohyb malé živé bytosti a jeden respondent tvar ruky D s orientací dlaně dopředu, který bývá užíván pro pohyb vzpřímených osob.

V položce (17) použili všichni respondenti kromě jednoho tvar ruky ∇ . Poslední respondentka děj nevyjádřila.

V položce (25) použili dva respondenti tvar ruky ∇ , jedna respondentka popsala děj znakem PŘÍMO, jedna respondentka použila tvar A_0 , a jeden respondent tvar Y s orientací dlaně dolů.

V položce (30) použili všichni respondenti kromě jednoho tvar ∇ , poslední respondent použil tvar D .

V položce (38) použili všichni respondenti znak ŽÁBA poté jako konečné místo pohybu klasifikátoru pro hrnek použili vlastní hlavu.

V položce (50) dvě respondentky nepoužily žádný klasifikátor, jedna respondentka použila tvar ruky A_0 , a dva respondenti tvar ∇ .

V položce (56) použily dvě respondentky tvar ruky \tilde{D} , který lze považovat za specifikátor tvaru a velikosti znázorňující malý předmět, jedna respondentka použila tvar ruky ∇ , jeden respondent tvar ruky Y , jeden respondent tvar $\circ O$.

V položce (61) použili všichni respondenti tvar ruky ∇ .

V položce (75) použily dvě respondentky tvar ruky V_0 s dlaní orientovanou dolů, dva respondenti tvar ruky ∇ a jeden respondent tvar ruky B s dlaní orientovanou dolů.

V položce (79) použily dvě respondentky pro obě zvířata tvary rukou \tilde{V} a zbylí tři respondenti tvary ∇ .

I v případě zvířat je nejčastěji užitým klasifikátorem ∇ , který může zastupovat zvířata pohybující se po dvou i po čtyřech nohách. Velmi neobvyklé je užití tvaru ruky Y s dlaní orientovanou dolů zastupující malé zvíře pohybující se po dvou nohách (zde kachna) a stejně nestandardní je užití tvaru D pro slepici. Nejvíce se respondenti lišili v odpovědích na položky (56) a (75). U položky (56) se dvě respondentky rozhodly tvarem ruky \tilde{D} zdůraznit malou velikost zvířete, stejně jako jiný respondent, ovšem za použití tvaru ruky $\circ O$, jedna respondentka tvarem ruky ∇ pohyb po nohou (tentokrát šesti), a tvar ruky Y zřejmě má napodobit tvar okřídleného hmyzu. V odpovědi na položku (75) dvě respondentky použily tvar ruky V_0 s dlaní orientovanou dolů, který se v jiných případech nevyskytl a reprezentuje jak plochý tvar zvířete, tak jeho pohyb po nohou. Plochý tvar si jako

nejvýraznější charakteristiku želvy vybral i respondent, který užil tvar ruky B. Dva respondenti pak tvarem ruky V upřednostnili jako zásadní vlastnost pohyb po čtyřech nohou.

5.3.1.3 Strom

Klasifikátor zastupující strom se vyskytl v odpovědích na testové stimuly:

- (6) Štětka seskočí z kaktusu.
- (9) Stromeček vyskočí na krabici.
- (16) Kroužek přeskočí přes strom.
- (29) Strom poskakuje rovně.
- (33) Strom se pohybuje rovně.
- (48) Palma se točí ve vzduchu jako spirála.
- (49) Nákladník narazí do stromu.
- (58) Farmář spadne z větve stromu.
- (63) Kaktus spadne.
- (73) Strom spadne z červené tyče.

V položce (6) použil každý respondent jiný tvar ruky. Tvar C s malíkovou hranou dolů zastupuje tvar kmene, tvary B, P a D s orientací prstů nahoru reprezentují výšku stromu a tvar 5 zastupuje celý strom i s korunou, přestože se zde nejedná o strom ale o kaktus.

V položce (9) použili tři respondenti tvar ruky C s malíkovou hranou dolů, jeden respondent tvar D a jeden respondent tvar Y s malíkovou hranou dolů.

V položce (16) jedna respondentka nepoužila žádný klasifikátor, dva respondenti použili tvar ruky D a dva tvar ruky 5.

V položce (29) použili všichni respondenti tvar ruky D.

V položce (33) použili tři respondenti tvar ruky C, jeden respondent tvar ruky 5 a jeden respondent tvar ruky 5 s palcem ohnutým do dlaně.

V položce (48) použily dvě respondentky tvar ruky V₆ s dlaní orientovanou dolů, který reprezentuje větev. Dva respondenti použili tvar ruky D a jeden tvar ruky P, všichni s dlaní orientovanou dolů.

V položce (49) většina respondentů použila tvar ruky B, kromě jediného, který použil tvar ruky D.

V položce (58) použili všichni respondenti tvar ruky 5.

V položce (63) použili tři respondenti tvar ruky D a dva tvar ruky B.

V položce (73) použila většina respondentů tvar ruky D, kromě jedné respondentky, která použila tvar ruky V.

Klasifikátory entity zastupující strom mohou reprezentovat různé vlastnosti v závislosti na preferenci mluvčího a také na tom, s jakým pohybem se pojí. V případech, kdy byl strom vedlejším předmětem, volili většinou respondenti tvar ruky 5, který zastupuje strom včetně kmene a koruny. Jen výjimečně byl tento tvar použit společně s pohybem po prostoru. V položkách, kde se tvar ruky pojil s pohybem pádu, většinou respondenti užívali tvaru ruky B nebo D, které reprezentují strom pouze jako vysoký, ale koruna zde nehraje významnou roli. V některých případech byl strom zastoupen pouze tvarem C, především ve spojení s pohybem vpřed nebo výskokem. Za výjimečné lze považovat zastoupení stromu tvarem ruky Y s malíkovou hranou orientovanou dolů.

5.3.1.4 Vozidlo

Klasifikátor zastupující vozidlo se vyskytl v odpovědích na testové stimuly:

- (14) Traktor jede pozadu a otočí se směrem ke knize.
- (18) Trojkolka jede směrem k nákladáku a vyhne se mu.
- (21) Zelená lokomotiva jede, otočí se a jede dál.
- (46) Autíčko spadne z tlustého kroužku.
- (49) Nákladák narazí do stromu.
- (51) Letadlo vzlétne z lodě.
- (62) Motorka jede, otočí se a jede dál.
- (64) Zelený džíp vyjede z duté klády.
- (72) Nákladák jede cikcak do kopce.
- (74) Lod' couvá od žluté tyče.
- (76) Motorka pomalu poskakuje z kopce.
- (77) Robot jde a zatočí k motorce.

V položce (14) všichni respondenti použili tvar ruky B s dlaní orientovanou dolů.

V položce (18) pro trojkolku dva respondenti použili tvar ruky B s malíkovou hranou orientovanou dolů, jedna respondentka tvar ruky B s dlaní orientovanou dolů, jedna respondentka A₀ a jeden respondent tvar V. Pro nákladní auto pak 4 respondenti použili tvar ruky B s orientací dlaně dolů, jen respondentka, která pro hlavní předmět použila tvar A₀, ho použila i pro vedlejší.

V položce (21) většina respondentů použila tvar **B** s dlaní dolů, jeden respondent použil tvar ruky **P** s malíkovou hranou orientovanou dolů.

V položce (46) všichni respondenti použili tvar ruky **B** s dlaní orientovanou dolů.

V položce (49) všichni respondenti použili tvar ruky **B** s dlaní orientovanou dolů.

V položce (51) tři respondenti použili jako místo artikulace jednoruční variantu znaku LOĎ, dva použili tvar ruky **B** s dlaní orientovanou dolů.

V položce (62) všichni respondenti použili tvar ruky **B** s malíkovou hranou orientovanou dolů.

V položce (64) všichni respondenti použili tvar ruky **B** s dlaní orientovanou dolů.

V položce (72) čtyři respondenti použili tvar ruky **B** s dlaní orientovanou dolů, jedna respondentka použila tvar ruky **V**.

V položce (74) místo klasifikátoru všichni respondenti použili znak LOĎ.

V položkách (76) a (77) většina respondentů použila tvar ruky **B** s malíkovou hranou orientovanou dolů, ale vždy jedna respondentka (pokaždé jiná) použila tvar ruky **V** s malíkovou hranou orientovanou dolů.

V sémantické kategorii vozidla až na pár výjimek zcela převládá tvar ruky **B** s různou orientací dlaně. Použití tvaru ruky **V** se dá považovat za přejímku z ASL, kde tento tvar ruky zastupuje jakékoli vozidlo. Použití tvaru **A**₀ pro zastoupení nákladního auta je jistě neobvyklé, ale zřejmě se jednalo o omyl. Za povšimnutí stojí, že znak LOĎ může fungovat jako klasifikátor, jde ho inkorporovat do pohybu i do simultánních konstrukcí s dalším klasifikátorem, kdy nedominantní ruka stále drží tento znak.

5.3.1.5 Letadlo

Klasifikátor zastupující letadlo se vyskytl v odpovědích na testové stimuly:

(8) Letadlo proletí skrz trubku ve tvaru **T**.

(12) Letadlo jede, otočí se a jede dál.

(13) Letadlo poskakuje dopředu.

(24) Z legového letadla upadne ocas.

(43) Dřevěné letadlo jede, otočí se a jede dál.

(51) Letadlo vzlétne z lodě.

(52) Letadlo letí vzduchem a točí se jako spirála.

(66) Panenka jde kolem letadla a otočí se k němu.

Ve valné většině případů respondenti používali jako klasifikátor zastupující letadlo tvar ruky Y orientovaný dlaní dolů. Pouze jeden respondent v položce (8) použil tvar ruky D orientovaný dlaní dolů.

5.3.2 Specifikátory tvaru a velikosti

Specifikátory tvaru a velikosti jsou ostatní tvary ruky v sebraném materiálu, které se podílejí na slovesech umístění, pohybu a vizuálně-geometrického popisu. V sebraném jazykovém materiálu se můžeme setkat především se dvěma typy specifikátorů tvaru a velikosti.

Prvním z nich jsou ty tvary ruky, které napodobují tvar předmětu. Je to například tvar ruky B, který zastupuje široké a ploché předměty nebo tvary ruky D a P, které zastupují předměty tenké a úzké. Dále sem patří například tvar ruky „A“, který zastupuje předměty kulaté.

Druhý typ specifikátorů je ten, kde tvar ruky naznačuje vnější obrys předmětu a je nutné ho spojit s pohybem, aby vznikl celkový popis předmětu. Jedná se například o tvary ruky „O“, C, B̄, které reprezentují tloušťku nějakého předmětu, ale nikoli jeho všechny rozměry. V sebraném jazykovém materiálu se například vyskytly tři možnosti, jak vyjádřit klasifikátorovým slovesem předmět válcového tvaru:

1. Obě ruce jsou ve tvaru D a vykonávají prsty kruhový pohyb
2. Obě ruce jsou ve tvaru C, nedominantní ruka se pohybuje směrem od nedominantní, která stojí na místě
3. Obě ruce jsou ve tvaru C a pohybují se směrem od sebe navzájem

5.3.3 Klasifikátory držení

Klasifikátory držení se v sebraném materiálu vyskytly pouze při popisu předmětů, nikoli jako součást slovesa pohybu nebo umístění.

Závěr

Cílem této práce bylo na materiálu v ČZJ získaném pomocí testu Verb of motion production, který je součástí testové baterie pro hodnocení kompetence v ASL, zmapovat klasifikátorová slovesa v ČZJ a pokusit se vymezit typy klasifikátorů.

V zaznamenaném materiálu byly vymezeny čtyři typy sloves:

1. Slovesa umístění,
2. Slovesa pohybu,
3. Slovesa vizuálně-geometrického popisu,
4. Slovesa držení.

Slovesa umístění mohou využívat klasifikátoru entity nebo specifikátoru tvaru a velikosti a vyjadřují umístění určitého předmětu v prostoru. V sebraném materiálu se vyskytly případy, kdy mohlo být místo artikulace v prostoru před tělem mluvčího, na těle mluvčího nebo na nedominantní ruce v klasifikátorovém tvaru. Slovesa pohybu se skládají z klasifikátoru entity nebo specifikátoru tvaru a velikosti a pohybu, který mimeticky napodobuje pohyb svého referenta. I v těchto případech může být místem artikulace prostor před tělem nebo nedominantní ruka. V sebraném jazykovém materiálu jsme se často mohli setkat s případy artikulace na nedominantní ruce ve tvaru **B** s orientací dlaně nahoru nebo dolů, často včetně celého předloktí. Tento tvar ruky často prezentoval zemi nebo podlahu, zvláště pokud se jednalo o pohyb do kopce nebo z kopce,

Slovesa umístění a pohybu mohou obsahovat klasifikátory entity či specifikátory tvaru a velikosti, slovesa vizuálně geometrického popisu obsahují specifikátory tvaru a velikosti a slovesa držení obsahují klasifikátory držení. V případě kontaktu hlavního předmětu s vedlejším ale může být místem artikulace i ruka v jiném klasifikátorovém tvaru. Slovesa vizuálně-geometrického popisu kombinují klasifikátor s pohybem opisujícím tvar předmětu. Slovesa držení obsahují klasifikátor držení a pohyb opisuje pohyb ruky uživatele předmětu.

Tvary ruky podílející se na stavbě klasifikátorových sloves zachycených v sebraném jazykovém materiálu byly rozděleny do tří skupin:

1. Klasifikátory entity,
2. Specifikátory tvaru a velikosti,
3. Klasifikátory držení.

Klasifikátory entity zastupují referenta živého i neživého na základě některé jeho výrazné vlastnosti a kategorizují ho jako člena skupiny touto vlastností charakterizované. Specifikátory tvaru a velikosti popisují referenta podle jeho vizuálně-geometrických charakteristik. Klasifikátory držení zastupují ruku konatele děje, který manipuluje daným předmětem. Pod jednotlivými typy klasifikátorů budou uvedeny konkrétní tvary ruky, které se v analyzovaném jazykovém materiálu vyskytly.

Klasifikátory entity, které se vyskytly v sebraném jazykovém materiálu, byly rozděleny do kategorií osoba, zvíře, strom, vozidlo a letadlo. Jedná se o kategorie, které je možné vymezit sémanticky a mohou být zastupovány různými tvary ruky v závislosti na tom, jakou jejich vlastnost se mluvčí rozhodne klasifikátorem vyzdvihnout jako nejdůležitější, případně který tvar se nejlépe hodí pro kombinaci s příslušným pohybem, který referent vykonává. Ostatní předměty jsou zastupovány klasifikátory na základě svého tvaru nebo velikosti případně tvaru ruky, které je uchopuje a zachází s nimi.

6. Seznam použité literatury

- Aikhenvald, A. (2003). Classifiers in Spoken and Signed Languages: How to Know More. In K. Emmorey (Ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages* (pp. 87–90). Lawrence Erlbaum Associates.
- Alan, K. (1977). Classifiers. *Language*, 53(2), 285–311. <https://doi.org/10.1353/lan.1977.0043>.
- Aronoff, M., Meir, I., Padden, C., & Sandler, W. (2003). Classifier complexes and morphology in two sign languages. In K. Emmorey (Ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages* (pp. 53–84). Lawrence Erlbaum.
- Battison, R. (1978). *Lexical borrowing in American Sign Language*. Linstok Press.
- Bergman, B. (1983). Verbs and adjectives: some morphological processes in Swedish Sign language. In J. Kyle & B. Woll (Eds.), *Language in Sign: An international Perspective on Sign Language* (pp. 3–9). Croom Helm.
- Brennan, M. (1992). The visual world of BSL: An introduction. In D. Brien (Ed.), *Dictionary of British Sign Language/English* (pp. 1–133). Faber and Faber.
- Brentari, D., & Padden, C. A. (2001). Native and foreign vocabulary in American Sign Language: A lexicon with multiple origins. In D. Brentari (Ed.), *Foreign vocabulary: A cross-linguistic investigation of word formation* (pp. 87–119). Lawrence Erlbaum Associates.
- Cogill-Koez, D. (2000). Signed language classifier predicates: linguistic structures or schematic visual representation? *Sign Language and Linguistics*. 3(2), 153–207. <https://doi.org/10.1075/sll.3.2.03cog>
- Emmorey, K., & Herzig, M. (2003). Categorical versus gradient properties of classifier constructions in ASL. In K. Emmorey (Ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages* (pp. 221–246). Lawrence Erlbaum.
- Engberg-Pedersen, E. (1993). *Space in Danish Sign Language. The Semantics and Morphosyntax of the Use of Space in a Visual Language*. Signum Press.
- Engberg-Pedersen, E. (1994, 22. September). *Some simultaneous constructions in Danish Sign Language. Word-order issues in sign language*. Working papers presented at a workshop, Durham, England.
- Frishberg, N. (1975). Arbitrariness and Iconicity: Historical change in American Sign Language. *Language*, 51(3), 676–710.

- Grinevald, C. (2000). A morphosyntactic typology of classifiers. In G. Seft (Ed.), *Systems of nominal classification* (pp. 50–92). Cambridge University Press.
- Johnston, T. A., & Schembri, A. (1999). On defining lexeme in a signed language. *Sign Language and Linguistics*, 2(2), 115–185. <https://doi.org/10.1075/sll.2.2.03joh>
- Liddell, S., & Johnson, R. (1987). *An analysis of spatial-locative predicates in American Sign Language*. Fourth International Symposium on Sign Language Research, Lappeenranta, Finsko.
- Liddell, S. K., & Johnson, R. E. (1989). American Sign Language: The phonological base. *Sign Language Studies*, 64, 195–278.
- Liddell, S. (2000). Indicating verbs: Pointing away from agreement. In K. Emmorey & H. Lane (Eds.), *The signs of language revisited: AN anthology to honor Ursula Bellugi and Edward Klima* (pp. 303–320). Lawrence Erlbaum Associates.
- Liddell, S. (2003). Sources of Meaning in ASL Classifier Predicates. In K. Emmorey (Ed.), *Perspectives on Classifiers Constructions in Sign Languages* (pp. 199–220). Lawrence Erlbaum.
- Macurová, A., & Bímová, P. (2001). Poznáváme český znakový jazyk II. Slovesa a jejich typy. *Speciální pedagogika*, 11(5), 285–296.
- Macurová, A., & Vysuček, P. (2005). Poznáváme český znakový jazyk. Klasifikátorové tvary ruky. *Speciální pedagogika*, 15(4), 262–275.
- Morgan, G., & Woll, B. (2007). Understanding sign language classifiers through a polycomponential approach. *Lingua*, 117(7), 1159–1168. <https://doi.org/10.1016/j.lingua.2006.01.006>
- Motežčíková, J. (2007). *Simultánnost v českém znakovém jazyce* [Diplomová práce]. Univerzita Karlova.
- Okrouhlíková, L. (2012). *Notace – zápis českého znakového jazyka* [Dizertační práce]. Univerzita Karlova.
- Nyst, V. (2007). *A Descriptive Analysis of Adamorobe Sign Language (Ghana)* [Dizertační práce]. University of Amsterdam.
- Padden, C. (1988). *Interaction of morphology and syntax in American sign language*. Garland.
- Padden, C. (1990). The Relation Between Space and Grammar in ASL Verb Morphology. In C. Lucas (Ed.), *Sign Language Research: Theoretical Issues* (pp. 118–132). Gallaudet University Press.

- Schembri, A. (2003). Rethinking Classifiers in Signed Languages. In K. Emmorey (Ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages* (p. 32). Lawrence Erlbaum Associates.
- Schembri, A., Jones, C., & Burnham, D. (2005). Comparing Action Gestures and Classifier Verbs of Motion: Evidence From Australian Sign Language, Taiwan Sign Language, and Nonsigners' Gestures Without Speech. *Journal of deaf studies and deaf education*, 10(3), 272–290. doi: 10.1093/deafed/eni029
- Schembri, A., Cormier, K.; & Fenlon, J. (2018). Indicating verbs as typologically unique constructions: Reconsidering verb ‘agreement’ in sign languages. *Glossa: a journal of general linguistics*, 3(1), 1–40. <https://doi.org/10.5334/gjgl.468>
- Schick, B. (1990). Classifier predicates in American Sign Language. *International Journal of Sign Linguistics*, (1), 15–40.
- Slobin, D., Hoiting, N., Kuntze, M., Lindert, R., Weinberg, A., Pyers, J., Anthony, M., Biederman, Y.; & Thumann, H. (2003). A Cognitive/Functional Perspective on the Acquisition of ‘Classifiers’. In Emmorey, K. (Ed.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (pp. 271–296). Lawrence Erlbaum Associates.
- Supalla, T. (1978). Morphology of Verbs of Motion and Location in American Sign Language. In F. Caccamise & D. Hicks (Eds.), *American Sign Language in a Bilingual, Bicultural Context: Proceedings of the Second National Symposium on Sign Language Research and Teaching* (pp. 27–45). National Association of the Deaf.
- Supalla, T. (1982). Structure and acquisition of verbs of motion and location in American Sign Language [Dizertační práce]. University of California.
- Supalla, T. (1986). The Classifier System in American Sign Language. In C. Colette (Ed.), *Noun Classes and Categorization. Typological Studies in Language* 7 (pp. 181–214). Eugene.
- Supalla, T., Newport, E., Singleton, J., Supalla, S., Metlay, D., Coulter, G. (n.d.) *The test battery for American Sign Language morphology and syntax*. Nepublikovaný rukopis a videonahrávky, University of Rochester.
- Ševčíková, Z. (2013). *Categorical versus gradient properties of handling handshapes in British Sign Language (BSL)* [Dizertační práce]. University College London.
- Šimková, K. (2015). *Aspekt v českém znakovém jazyce* [Diplomová práce]. Univerzita Karlova.

- Tikovská, L. (2006). *Klasifikátory českého znakového jazyka* [Bakalářská práce]. Univerzita Karlova.
- Wallin, L. (1990). Polymorphemic predicates in Swedish Sign Language. In C. Lucas (Ed.), *Sign language research: Theoretical issues* (pp. 133–148). Gallaudet University Press.
- Wallin, L. (1998). *Reflections on productive signs in Swedish Sign Language*. Sixth International Conference on Theoretical Issues in Sign Language Research, Washington, Washington, DC.
- Wilbur, R. B. (1987). *American Sign Language: Linguistic and applied dimensions* (2. vyd.). Little, Brown and Co.
- Valli, C., & Lucas, C. (1995). *Linguistics of American Sign Language: An Introduction*. Gallaudet University Press.
- Záhumenská, J. (2009). *Adjektiva v českém znakovém jazyce?* [Diplomová práce]. Univerzita Karlova.
- Zwitserlood, I. (2012). Classifiers. In R. Pfau, M. Steinbach, & B. Woll (Eds.), *Sign Language: An International Handbook* (pp. 158–185). Mouton de Gruyter.

7. Seznam obrázků

Obrázek 1 ŽÍT (ASL).....	14
Obrázek 2 MYSLET (ASL)	14
Obrázek 3 DÁT (ASL).....	15
Obrázek 4 ZEPTAT SE (ASL).....	15
Obrázek 5 UČIT (ASL).....	15
Obrázek 6 CHTÍT (ASL)	15
Obrázek 7 ZATKNOUT (ASL)	15
Obrázek 8 PLATIT (ČZJ)	16
Obrázek 9 DĚKOVAT (ČZJ).....	17
Obrázek 10 VZÍT (ČZJ).....	17
Obrázek 11 JET (autem) (ASL)	17
Obrázek 12 JÍT/JET (ASL)	17
Obrázek 13 PŘINÉST (ASL).....	18
Obrázek 14 DÁT a PŘEMÍSTIT (auslan).....	18
Obrázek 15 ČERNÝ (ČZJ)	19
Obrázek 16 TĚŽKÝ (ČZJ).....	19
Obrázek 17 CHÁPAT (ČZJ).....	20
Obrázek 18 CHTÍT (ČZJ)	20
Obrázek 19 PÍT (ČZJ).....	20
Obrázek 20 PÍT-BRČKEM (ČZJ).....	21
Obrázek 21 JÍST (ČZJ)	21
Obrázek 22 JÍST-JABLKO (ČZJ).....	21
Obrázek 23 JÍST-CHLÉB (ČZJ)	21
Obrázek 24 NAVŠTÍVIT (ČZJ).....	22
Obrázek 25 ODMÍTNOUT (ČZJ).....	22
Obrázek 26 VOZIDLO-STOJÍ (ČZJ)	24
Obrázek 27 OSOBA-STOJÍ (ČZJ).....	24
Obrázek 28 VÁLEC-STOJÍ-NA-POVRCHU (ČZJ)	24
Obrázek 29 ROVNÝ-POVRCH-SE-ROZPROSTÍRÁ (ČZJ).....	25
Obrázek 30 HRBOLATÝ-POVRCH-SE-ROZPROSTÍRÁ (ČZJ)	25
Obrázek 31 TENKÝ-VÁLEC-SE-ROZPROSTÍRÁ (ČZJ)	25
Obrázek 32 VZPŘÍMENÁ-OSOBA-JDE (ČZJ).....	26
Obrázek 33 DVOUNOHÁ-BYTOST-JDE (ČZJ).....	26
Obrázek 34 ZVEDNOUT-TENKÝ-PŘEDMĚT (ČZJ)	26
Obrázek 35 PUSTIT-VÁLEC (ČZJ).....	26
Obrázek 36 SPADNOUT (ASL).....	30
Obrázek 37 PÍT-Z-PŮLLITRU (ČZJ).....	31
Obrázek 38 PÍT-ZE-ŠÁLKU (ČZJ)	31
Obrázek 39 NOVINY (ASL)	31
Obrázek 40 VAŘIT (ČZJ).....	31

8. Příloha 1

Testové položky přeložené do češtiny

Zkouška

- A Dveře na střeše stodoly se otevrou.
- B Holka chodí po okraji lepenky.
- C Letadlo letí okolo stromu.
- D Kráva mává ocasem.
- E Kráva spadne z jedoucího nákladáku.

Test VMP-A

- 1 Kroužek se pohybuje úhlopříčkou nahoru.
- 2 Pravítko se pohybuje po trávníku.
- 3 Holka skočí do matice.
- 4 Válec spadne z houpačky.
- 5 Miminko se prochází.
- 6 Štětky seskočí z kaktusu.
- 7 Ježek jde, otočí se a jde dál.
- 8 Letadlo proletí skrz trubku ve tvaru T.
- 9 Stromeček vyskočí na krabici.
- 10 Věvec spadne z krbu.
- 11 Popelník jede cikcak.
- 12 Letadlo jede, otočí se a jede dál.
- 13 Letadlo poskakuje dopředu.
- 14 Traktor jede pozadu a otočí se směrem ke knize.
- 15 Sud poskakuje z kopce.
- 16 Kroužek přeskočí přes strom.
- 17 Kuře letí napříč k tyči.
- 18 Trojkolka jede směrem k nákladáku a vyhne se mu.
- 19 Muž se kutálí po trávníku.
- 20 Šipka s přísavkou letí a zasáhne budovu.
- 21 Zelená lokomotiva jede, otočí se a jede dál.
- 22 Žlutý ručník jede cikcak po trávníku.
- 23 Vzpřímená tyč spadne.
- 24 Z legového letadla upadne ocas.
- 25 Kachna jde kolem tenkého kroužku.
- 26 Postel se pohybuje kolem ležícího muže.
- 27 Koště pomalu zametá podlahu.
- 28 Záchod se pohybuje po podlaze.
- 29 Strom poskakuje rovně.
- 30 Slepice poskakuje do kopce.
- 31 Hrnek vyskočí na hlavu žáby.
- 32 Raketa (střela) vyskočí na druhou raketu.
- 33 Strom se pohybuje rovně.

- 34 Kovová podložka vyskočí z popelníku.
- 35 Papírová vlaštovka létá nahoru a dolů.
- 36 Sekačka na trávu jede směrem k palmě a vyhne se jí.
- 37 Rulička papíru skočí skrz lepenku.
- 38 Pes skočí pozadu přes postel.
- 39 Stojící telefonní seznam spadne.
- 40 Zelená hračka se točí ve vzduchu jako spirála.



























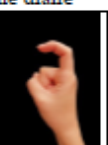


Test VMP-B














- 41 Cihla seskočí z druhé cihly.
- 42 Válec se kutálí po trávníku.
- 43 Dřevěné letadlo jede, otočí se a jede dál.
- 44 Tyčinka do ucha proletí skrz kovovou podložku.
- 45 Nůž jede, otočí se a jede dál.
- 46 Autíčko spadne z tlustého kroužku.
- 47 Náplast jede, otočí se a jede dál.
- 48 Palma se točí ve vzduchu jako spirála.
- 49 Nákladník narazí do stromu.
- 50 Žena jde pozpátku kolem psa.
- 51 Letadlo vzlétne z lodě.
- 52 Letadlo letí vzduchem a točí se jako spirála.
- 53 Hydrant jede, otočí se a jede dál.
- 54 Tenký štětec letí pozadu a točí se.
- 55 Dutá kláda přeskočí přes pařez.
- 56 Tlustá žlutá včela se prochází.
- 57 Stojící lepenka spadne.
- 58 Farmář spadne z větve stromu.
- 59 Filmová páska se kutálí úhlopříčkou nahoru.
- 60 Plechovka s polévkou spadne ze stojící šipky.
- 61 Zajíc pomalu skáče z kopce.
- 62 Motorka jede, otočí se a jede dál.
- 63 Kaktus spadne.
- 64 Zelený džíp vyjede z duté klády.
- 65 Panenka skočí z hlavy druhé panenky.
- 66 Panenka jde kolem letadla a otočí se k němu.
- 67 Půlka sudu se převálí.
- 68 Lampa se pohybuje směrem ke stolu a vyhne se mu.
- 69 Kost spadne.
- 70 Vejce letí vzduchem nahoru a dolů.
- 71 Tlustý štětec zacouvá do plechovky.
- 72 Nákladník jede cikcak do kopce.
- 73 Strom spadne z červené tyče.
- 74 Lod' couvá od žluté tyče.
- 75 Želva jde pozadu a zatočí ke stromu.
- 76 Motorka pomalu poskakuje z kopce.

- 77 Robot jde a zatočí k motorce.
- 78 Dřevěná tyč se kutálí z kopce.
- 79 Zajíc spadne pozadu ze zad zebry.
- 80 Tužka couvá od pravítka.

9. Příloha 2

Tvary ruky v ČZJ

základní tvar ruky	a) °	b) 1	c) ^	d) "	e) "'	f) =	g)	h)
zavřená ruka								
								
A	A ₀		Â					sA
skrčená ruka								
								
O								rO
								
C	C ₀	C ₁						
ruka s prsty u sebe								
								
B	B ₀	B ₁	B̂	B̂ ₁	B̂ ₁	B̂	B̂ ₀	rB̂
ruka s prsty od sebe								
								
5					5			
								
Y			Ŷ					
prsty vztyčené ze zavřené dlaně								
								
D	D ₀		Ď	Ď	Ď	Ď	Ď ₀	

 V	 V ₀				 Ṽ		 Ṽ ₀	
 P			 P̂	 P̂	 P̂	 P̂	 P̂ ₀	
 I								
 Y								
 R								

10. Příloha 3

Tabulka správných odpovědí testu Verb of motion production

Test 6: VERB OF MOTION PRODUCTION (VMP)									
NAME _____		TEST DATE _____		CODER _____		DATE _____			
RESPONSE	CENTRAL OBJ.		MANNNER	PATH	DIRECTION	LOCATIVE	SECONDARY OBJ.		
1 VM _____	loop ZC	_____	LINEAR _____	AB _____	UPHL _____	_____	_____	_____	_____
2 VM _____	ruler HFLAT ZHORIZ	_____	LINEAR _____	AB _____	_____	_____	_____	_____	_____
3 VM _____	girl LEGS ZPERSON	_____	JUMP _____	AB _____	_____	FINAL IN	plumbing nut ZC BC	_____	_____
4 VM _____ ;FA:LEGS	cylinder BC ;LEGS	_____	FALL _____	AB _____	_____	INITIAL	swing bar HFLAT BFLAT	_____	_____
5 VM _____	baby LEGS ZPERSON	_____	RDM _____	AB _____	_____	_____	_____	_____	_____
6 VM _____	pipe cleaner ZHORIZ	_____	JUMP _____ ;FALL	AB _____	_____	INIT	cactus TREE	_____	_____
7 VM _____	porcupine LEGS	_____	TURN _____ ;RDM _____ (if RDM)	ABC _____ ;AB _____	_____	_____	_____	_____	_____
8 VM _____	airplane PLANE	_____	LINEAR _____	AB _____	_____	MID IN	T-pipe BC	_____	_____

9	VM	Xmas tree TREE	___	JUMP	___	AB	___	___	FINAL	___	box BFLAT BEDGE	___
10	VM	wreath ZC BC	___	FALL	___	AB	___	___	INIT	___	fireplace BFLAT BEDGE	___
11	VM	ashtray ZC ;HC BC	___	RDM	___	AB	___	___	___	___	___	___
12	VM	airplane PLANE	___	TURN	___	ABC	___	___	___	___	___	___
13	VM	airplane PLANE	___	BOUNCE	___	AB	___	___	___	___	___	___
14	VM	tractor VEH BEDGE	___	TURN	___	ABC	___	BKWD	___	FINAL	___	book BFLAT
15	VM	barrel BC	___	BOUNCE	___	AB	___	DNHL	___	___	___	___
16	VM	ZC	___	JUMP	___	AB	___	___	MID	___	TREE	___
17	VM	chick LEGS	___	LINEAR	___	AB	___	UPHL	___	FINAL	___	wood rod ZHORIZ ZCTRACE
18	VM	tricycle VEH BEDGE	___	TURN	___	ABC	___	___	MID AVOID	___ ___	mail truck VEH BFLAT	___ ___

19	VM ____ ;FA:ZSPIN	man LEGS ;ZSPIN	____	PIVOT ____	AB ____	____	____	____
20	VM ____	dart ZHORIZ B<	____	LINEAR ____	AB ____	____	FINAL ____	silo BC BEDGE ;BVERT
21	VM ____	locomotive VEH BEDGE	____	TURN ____	ABC ____	____	____	____
22	VM ____	towel BFLAT	____	RDM ____	AB ____	____	____	____
23	VM ____	bar HVERT BVERT	____	FALL ____	A ____	____	____	____
24	VM ____	tail wing HFLAT BFLAT	____	FALL ____	AB ____	____	INIT ____	Leggo plane PLANE ____ ;uBFLAT
25	VM ____	duck LEGS ZPERSON	____	LINEAR ____	AB ____	____	MID ____	loop ZC ____
26	VM ____	bed BFLAT	____	TURN ____	ABC ____	____	MID ____ AROUND ____	man LEGS ____
27	VM ____	broom ZVERT BVERT	____	RDM ____	AB ____	____	____	____
28	VM ____	toilet BC	____	LINEAR ____	AB ____	____	____	____

29	VM	tree TREE		BOUNCE	AB				
30	VM	hen LEGS		BOUNCE	AB	UPHL			
31	VM	coffee cup BC		JUMP	AB		FINAL	frog LEGS HEAD	
32	VM	missile ZHORIZ ROCKET		JUMP	AB	BKWD	FINAL	missile ZHORIZ ROCKET	
33	VM	tree TREE		LINEAR	AB				
34	VM	washer ZC		JUMP	AB		INIT IN	ashtray ZC	
35	VM	paper glider PLANE ZHORIZ		RDM	AB				
36	VM	lawnmower BFLAT		TURN ;RDM	ABC ;AB (if RDM)		MID AVOID	tree TREE	
37	VM	paper roll ZHORIZ BCTRACE		JUMP	AB		MID IN	tape roll BC ZC	
		dog						bed	

38	VM ____	LEGS ____	JUMP ____ AB ____	BKWD ____	MID ____ BFLAT ____
39	VM ____	phone book BVERT BOOK ____	FALL ____ A ____	____	____
40	VM ____ ;FA:ZSPIN	freak LEGS ;ZSPIN ZSCREW brick ____	PIVOT ____ AB ____	____	____
41	VM ____	brick BEDGE BFLAT ____	JUMP ____ AB ____	____	INIT ____ brick BEDGE BFLAT
42	VM ____	cylinder BC ____	PIVOT ____ AB ____	____	____
43	VM ____	balsa glider PLANE ____	TURN ____ ABC ____	____	____
44	VM ____	q-tip ZHORIZ ____	LINEAR ____ AB ____	____	MID ____ washer IN ____ ZC
45	VM ____	knife HFLAT ZHORIZ ____	TURN ____ ABC ____	____	____
46	VM ____	VW bug VEH DOME ____	FALL ____ AB ____	____	INIT ____ loop ZC BC
47	VM ____	bandaid HFLAT ____	TURN ____ ABC ____	____	____

48	VM	_____	palm tree TREE	_____	PIVOT	_____	AB	_____	_____	_____	_____
49	VM	_____	pick-up truck VEH ;uBFLAT	_____	LINEAR	_____	AB	_____	_____	FINAL	_____
											tree TREE ;uZVERT
50	VM	_____	woman LEGS ZPERSON	_____	LINEAR	_____	AB	_____	BKWD	_____	MID
											dog LEGS
51	VM	_____	airplane PLANE	_____	LINEAR	_____	AB	_____	UPHL	_____	INIT
											tugboat VEH HULL
52	VM	_____	airplane PLANE	_____	PIVOT	_____	AB	_____	_____	_____	_____
53	VM	_____	fire hydrant BC	_____	TURN	_____	ABC	_____	_____	_____	_____
54	VM	_____	oil paint brush HHORIZ ZHORIZ	_____	PIVOT	_____	AB	_____	_____	_____	_____
55	VM	_____	log BC ZHORIZ	_____	JUMP	_____	AB	_____	_____	MID	_____
											stump BC DOME
56	VM	_____	bee LEGS ;uZHORIZ	_____	RDM	_____	AB	_____	_____	_____	_____
57	VM	_____	tape roll ZC	_____	FALL	_____	A	_____	_____	_____	_____

58	VM	farmer LEGS	___	FALL	___	AB	___	___	INIT	___	tree TREE	___
59	VM	movie reel ZC ZSPIN	___	PIVOT	___	AB	___	UPHL	___	___	___	___
60	VM	soup can BC	___	FALL	___	AB	___	___	INIT	___	dart ZVERT	___
61	VM	rabbit LEGS	___	BOUNCE	___	AB	___	DNHL	___	___	___	___
62	VM	motorcycle VEH BEDGE	___	TURN	___	ABC	___	___	___	___	___	___
63	VM	cactus TREE	___	FALL	___	A	___	___	___	___	___	___
64	VM	jeep VEH BFLAT	___	LINEAR	___	AB	___	___	INIT	___	log BC	___
									IN	___	BCTRACE	
65	VM	doll LEGS	___	JUMP	___	AB	___	___	INIT	___	doll LEGS	___
											ZPERSON	
66	VM	doll LEGS ZPERSON	___	TURN	___	ABC	___	___	MID	___	airplane PLANE	___
67	VM	barrel half BC	___	FALL	___	A	___	___	___	___	___	___

68	VM	floor lamp ZVERT BCTRACE	TURN ABC	MID AVOID	table BFLAT
69	VM	bone ZVERT	FALL A		
70	VM	egg ZC BC ;ZC	RDM AB		
71	VM	paintbrush BEDGE	LINEAR AB	BKWD	tin can BC
72	VM	rescue truck VEH ;uBEDGE ;uBFLAT evergreen TREE	RDM AB	UPHL	
73	VM		FALL AB		red pole ZVERT
74	VM	tug boat VEH HULL	LINEAR AB	BKWD	yellow pole ZVERT
75	VM	turtle LEGS ZHORIZ	TURN ABC	BKWD	tree TREE
76	VM	motorcycle VEH ;uBEDGE robot	BOUNCE AB	DNHL	 motorcycle

77	VM ____	LEGS ZPERSON	____	TURN ____	ABC ____	____	FINAL ____	VEH ____
78	VM ____ ;FA:ZSPIN ;SPLIT	bar HHORIZ ;HVERT ;ZVERT rabbit	____	PIVOT ____	AB ____	DNHL ____	____	____
79	VM ____	LEGS	____	FALL ____	AB ____	____	INIT ____	zebra LEGS ____
80	VM ____	pencil ZHORIZ	____	LINEAR ____	AB ____	BKWD ____	INIT ____	yardstick HFLAT ____

11. Příloha 4

Odpovědi respondentů v ČZJ

MS

	ODPOVĚĎ	HLAVNÍ PŘEDMĚT		ZPŮSOB	TRASA	SMĚR	LOKATIVNÍ M.		VEDLEJŠÍ PŘEDMĚT	
							pozice			
		loop	SASS, obě ruce D							
1	SP	ZC	TO	lineární	AB	do kopce				země
		ruler	PRAVÍTKO							
2	SP	HFLAT	klf. držení, B̄flat/B̄flat	lineární	AB	T- doprava				
		ZHORIZ								
		girl	PANENKA + SASS (malá, D̄o)						plumbing nut	
3	SP	LEGS	NOHY V̄	skok	AB	dolů	konečná	uvnitř	ZC	SASS, D̄/
		ZPERSON							BC	
		cylinder							swing bar	HOUPAČKA
4	SPLIT	BC, LEGS	SASS, tO/tO				počáteční	na	HFLAT, BFLAT	
	umístění		SASS, tO				počáteční	na		SASS, D̄o/D̄o
	pohyb		SASS, Pflat	pád	AB	dolů				Pflat
		baby	MIMINKO							
5	SP	LEGS, ZPERSON	NOHY V̄	nahodilý	AB	L-P				
		pipe cleaner	LÁTKA						cactus	KAKTUS + SASS, obě ruce C

6	SPLIT	ZHORIZ					počíteční	na	TREE	
	umístění		SASS, FLAT (B)							C
	pohyb		P	pád	AB					B
		porcupine	JEŽEK+SASS (malý, Ďo)							
7	SP	LEGS	NOHY V̂	otočka	AB	L-P				
		airplane	LETADLO						T-pipe	
8	SP	PLANE	LETADLO	lineární	AB		uprostřed	uvnitř	BC	C
		Xmas tree	STROMEČEK						box	SASS, D̄/D̄
9	SP	TREE	SASS, C	výskok	AB		závěr	na	BFLAT, BEDGE	SASS, BFLAT
										SASS, BEDGE (oprava)
		wreath	VĚNEC						fireplace	SASS, D/D
10	SPLIT	ZC, BC		pád	AB		počátek	na	BFLAT, BEDGE	
	umístění		klf. držení, C/C							
	pohyb		BEDGE							BEDGE
		ashtray	SASS, D/C + POPELNÍK							
11	SP	ZC, HC, BC	SASS, C/C	náhodný	AB	L-P				
		airplane	LETADLO							
12	SP	PLANE	LETADLO	otočka	ABC	P-L, k tělu				
		airplane	LETADLO							
13	SP	PLANE	LETADLO	poskoky	AB	L-P				země
		tractor	TRAKTOR						book	KRABICE, SASS Ďo/Ďo
14	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatáčka	ABC	dopředu, P-L	konečná	kolize	BFLAT	BFLAT

		barrel	SUD + SASS, B̂ ₁ /B̂ ₁							
15	SP	BC	C	poskoky	AB	L-P				země
		loop	SASS, T̂B/T̂B						tree	STROM
16	SP	ZC	O	skok	AB	P-L	prostřední	nad	TREE	D + oprava STROM
		chick	PTÁK						wood rod	SASS, TO/TO
17	SP	LEGS	NOHY V̂	lineární	AB	P-L + nahoru	závěr	na	ZHORIZ, ZCTRACE	TO
		tricycle	MOTORKA						mail truck	AUTO
18	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatáčka	ABC	P-L, T- + zatáčka	prostřední	vedle	VEH, BFLAT	BFLAT
		man	ČLOVĚK							
19	SPLIT	LEGS, ZSPIN	P							
	LZ		KUTÁLET SE							
	SP		P	kutálet se	AB	L-P				
		dart	ŠÍP						silo	SASS (trace), B/B
20	SP	ZHORIZ	DHORIZ	linerání + kývat	AB	P-L	závěr	na	BC, BEDGE, BVERT	C
		locomotive	VLAK							
21	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatáčka	ABC	P-L, T-				
		towel	LÁTKA, KOBEREC, SASS D̂ ₀ /D̂ ₀							
22	SP	BFLAT	BFLAT	nahodilý	AB	P-L	závěr	nad		země
		bar	PRAVÍTKO + SASS D̂ ₀ /D̂ ₀							

23	SP	HVERT, BVERT	BVERT (celé předloktí)	pivot	A		závěr	na		země
		tail wing							Leggo plane	LETADLO
24	SPLIT	HFLAT, BFLAT							PLANE, BFLAT	
		umístění	SASS, Ďo							LETADLO
		pohyb	P	pád	AB		počátek	na		
		duck	KACHNA						loop	KRUH
25	SPLIT	LEGS, ZPERSON							ZC	
		umístění								SASS, TC/TC
		pohyb	NOHY Ů	zátáčka	ABC	P-L, -T	prostřední	vedle		C
		bed	POSTEL						man	ČLOVĚK
26	SP	BFLAT	BFLAT (nedominantní ruka)	zátáčka	ABCD	-T, L-P, T-	prostřední	vedle	LEGS	NOHY PFLAT
		broom	SMETÁK							
27	SPLIT	ZVERT, BVERT								
		umístění								
		LZ	STOJÍ							
		SU	BVERT (celé předl.) + SASS O/O							
		pohyb	Bprsty dolů	nahodilý	AB	L-P	počátek	na		země
		toilet	ZÁCHOD							
28	SPLIT	BC								
		LZ	POHYB							
		SP	BFLAT	nahodilý	AB	P-L	závěr	na		země
		tree	STROM							
29	SP	TREE	STROM	poskoky	AB	P-L	průběžně	na		země

		hen	KUŘE							
30	SP	LEGS	NOHY V	poskoky	AB	do kopce, L-P	průběžně	na		země
		coffee cup	HRNEK						frog	ŽÁBA
31	SPLIT	BC							LEGS, HEAD	
		umístění								klf části těla, 5/5
		pohyb	C	skok	AB	nahoru	závěr	na		hlava
		missile	RTĚNKA						missile	RTĚNKA
32	SP	ZHORIZ, ROCKET	SASS, D	skok	AB	P-L	závěr	na	ZHORIZ, ROCKET	D
		tree	STROM + SASS (trace) 5/5							
33	SPLIT	TREE								
		LZ	POHYB							
		SP	SASS, C/C	lineární	AB	L-P				
		washer	KOV + SASS (trace) D̄/D̄						ashtray	SASS, D/C + POPELNÍK
34	SPLIT	ZC							ZC	
		umístění								SASS, D̄/D̄
		pohyb	TO	skok	AB	P-L	počátek	v		
		paper glider	PAPÍR + LETADLO + SLOŽIT							
35	SP	PLANE, ZHORIZ	BFLAT, LETADLO	nahodilý	AB	L-P				
		lawnmower	klf držení SA/SA + SEKAČKA						tree	STROM
36	SP	BFLAT	BFLAT	lineární + zatáčka	ABC	P-L, zatáčka	uprostřed	vedle	TREE	DVERT + oprava STROM

		paper roll	TOALETNÍ PAPÍR + SASS TO/TO						tape roll	SASS Ď _o /Ď _o + Ď/C
37	SP	ZHORIZ, BCTRACE	P	lineární	AB	T-	uprostřed	uvnitř	BC	C
		dog	PES						bed	POSTEL
38	SPLIT	LEGS	NOHY V	skok	AB	T-	uprostřed	nad	BFLAT	BFLAT
		LZ	ZPÁTKY							
		phone book	KNIHA							
39	SPLIT	BVERT								
		umístění	BVERT/BVERT							
		pohyb	BVERT	pád						
		freak	PTÁK							VZDUCH
40	SPLIT	LEGS	DVERT							
		umístění SU	SASS Ď _o							
		pohyb LZ	KUTÁLET SE	lineární	AB	L-P				
		brick	CIHLA 2						brick	
41	SP	BEDGE	BEDGE	skok	AB	P-L	počátek	na	BEDGE	
		cylinder	VÁLEC							
42	LZ	BC	C/C	KUTÁLET SE	AB	T-				
		balsa glider	LETADLO							
43	SP	PLANE	LETADLO	lineární	ABC	L-P, T-			ZEMĚ	BFLAT
		q-tip	ŠÍP, SASS Ď/Ď							SASS Ď/Ď+KOVOVÝ+Ď/TO
44	SP	ZHORIZ	DHORIZ	lineární	AB	P-L	střed	uvnitř	washer	T
		knife	NŮŽ							

[illegible]

55	SP	BC	HEDGE	skok	AB	L-P	střed	nad	stump	CEDGE
		bee	KŘÍDLA + SASS Ď _o							ZEMĚ
56	SP	LEGS	Ď	nahodilý	AB	P-L				BFLAT
		tape roll	SASS Ď _o /Ď _o + LEPENKA							
57	SP	ZC	Ď _o /Ď _o		A					
		farmer	ČLOVĚK + Ď _o							STROM + SASS 5/5
58	SPLIT	LEGS							tree	STROM
		umístění	Ů				počátek	na		
		pohyb	HFLAT	pád	AB	dolů				
		movie reel	FILM + SASS Ď/Ď							VZDUCH
59	SP+LZ	ZC	Ď _o /Ď _o	kutálet se + KUTÁLET SE	AB	L-P				
		soup can	PLECH+SASS Ď _o /CEDGE							
60	SPLIT	BC							dart	
		umístění šipky								Ď/Ď+Ů/B
		umístění	C/C							O/B
		pohyb	C	pád	AB	dolů	počátek	na		
		rabbit	KRÁLÍK							
61	SP+LZ	LEGS	Ů	poskoky	AB	P-L				země
		LZ				DOLŮ				
		motorcycle	MOTORKA							
62	SP	VEH	BEDGE	otočka	ABC	.-T, T-				země + BFLAT/BFLAT
		BEDGE								BFLAT
		cactus	KAKTUS							

63	SPLIT	TREE								země
		umístění	B + předloktí				celou dobu	na		BFLAT + předloktí
		pohyb	D + předloktí	pád	A					BFLAT + předloktí
		jeep	AUTO							DŘEVO+SASS C/C
64	SP	VEH	BFLAT	lineární	AB	.-T	počátek	uvnitř	log	C
		doll	ČLOVĚK + 2							
65	SP	LEGS	Ďo/Ďo + H/H	skok	AB	dolů	počátek	na	doll	Ďo, H
		doll	ČLOVĚK							LETADLO
66	SP	LEGS	Ů	zatačka	AB		uprostřed	za	airplane	LETADLO
		barrel half	MISKA							
67	SP	BC	C/C	pád	A					
		floor lamp	LAMPA							STŮL
68	SP	ZVERT	DVERT	lineární	ABC	L-P, T-	uprostřed	vedle	table	BFLAT
		bone	KOST							
69	SP	ZVERT	DVERT + předloktí	pád	A					
		egg	VEJCE + SASS C/C							VZDUCH
70	SP	ZC	C	náhodný	AB	L-P				země
		paintbrush	ŠTĚTEC							PLECHOVKA + SASS C/C
71	SPLIT	BEDGE							tin can	
		umístění	H						BC	C
		pohyb	D	lineární	AB	z kopce	závěr	uvnitř		C
		rescue truck	AUTO							PODLAHA

72	SP	VEH	BFLAT	náhodný	AB	do kopce		_____		BFLAT + předloktí
		evergreen	STROM							ČERVENÝ + SASS \bar{D}/\bar{D}
73	SP	TREE	V _o	pád	AB	dolů	počátek	na	red pole	DVERT
		tug boat	LOĎ							B/5
74	SP	VEH	LOĎ	lineární	AB	T-			yellow pole	
		turtle	ŽELVA							PALMA
75	SP+LZ	LEGS	V _o FLAT	nahodilý	AB	L-P + ZPÁTKY	závěr	u	tree	DVERT + předloktí
		motorcycle	MOTORKA							
76	SP	VEH	V _o EDGE	poskoky	AB	P-L				země
		robot	ČLOVĚK + SASS \check{D}_o							MOTORKA
77	SP	LEGS	\check{V}	lineární	AB	P-L	závěr	u	motorcycle	BEDGE
		bar	OBDÉLNÍK (\check{D}/\check{D})							PODLAHA
78	SP	HHORIZ	\check{D}_o	kutálet se + KUTÁLET SE	AB	L-P				BFLAT + předloktí
		rabbit	KRÁLÍK							ZEBRA
79	SP	LEGS	\bar{V}	pád	AB	dolů	počátek	na	zebra	\bar{V}
		pencil	TUŽKA							PRAVÍTKO
80	SP	ZHORIZ	D	linerání	AB	L-P	počátek	u	yardstick	H

MN

	ODPOVĚĎ	HLAVNÍ PŘEDMĚT		ZPŮSOB	TRASA	SMĚR	LOKATIVNÍ M.		VEDLEJŠÍ PŘEDMĚT	
							pozice			
		loop	SASS, D							
1	SP	ZC	TO	lineární	AB	do kopce				
		ruler	PRAVÍTKO							TRÁVA + 4/4
2	SP	HFLAT	BFLAT/BFLAT	lineární	AB	T-				
		girl	PANENKA						plumbing nut	KOLO + SASS Ď ₀ /Ď ₀
3	SP	LEGS	NOHY V	skok	AB	P-L	závěr	uvnitř	ZC	B
		cylinder	VÁLEC (D/D)						swing bar	HOUPAČKA
4	SP	BC, LEGS	H				začátek	na	HFLAT, BFLAT	H
		baby	DÍTĚ							
5	SP	LEGS, ZPERSON	A ₀	nahodilý	AB	T-				
		pipe cleaner	PAPÍR						cactus	STROM + V ₀ /V ₀
6	SP/LZ?	ZHORIZ	H	pád	dolů		začátek	na	TREE	H
		porcupine	JEŽEK							
7	SP	LEGS	A ₀	otočka	AB	oblouk (T- a zpět)				A ₀
		airplane	LETADLO						T-pipe	C/C
8	SP	PLANE	D	lineární	AB	T-	uprostřed	uvnitř	BC	C
		Xmas tree	STROM						box	SASS, Ď/Ď

9	SP	TREE	C	výskok	AB		konec	na	BFLAT, BEDGE	BFLAT
		wreath	VĚNEC						fireplace	KRB
10	LZ	ZC, BC	H	SPADNOUT					BFLAT, BEDGE	SASS Ď _o /Ď _o
		ashtray	POPELNÍK + SASS Ď _o /B							
11	SP	ZC, HC, BC	C	nahodilý	AB	T-				
		airplane								
12	SPLIT	PLANE	LETADLO	otočka	ABC	T-, P-L				
			BEDGE		ABC	T-, P-L				
		airplane								
13	SP	PLANE	LETADLO	poskoky	AB	T-				země
		tractor	TRAKTOR						book	
14	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatáčka	ABC	T-, P-L	konec	kolize	BFLAT	BEDGE
		barrel	SUD + SASS, Ě ₁ /Ě ₁							
15	SPLIT	BC		poskoky	AB	T-				
		umístění								UVNITŘ+JE+ZVÍŘE
		pohyb	Ů							země
		loop	SLUNCE						tree	STROM
16	SP	ZC	TO	skok	AB	P-L			TREE	
		chick	KUŘE						wood rod	
17	BS	LEGS		KONTAKT NA HLAVĚ					ZHORIZ, ZCTRACE	A

		tricycle	KOLO + 3						mail truck	AUTO
18	SP	VEH, BEDGE	A ₀	zatăčka	ABC	T- + zatăčka	uprostřed	vedle	VEH, BFLAT	A ₀
		man	MUŽ							
19	LZ	LEGS, ZSPIN	P	KUTÁLET SE						
		dart	INJEKCE						silo	SASS C/C + DŮM
20	SP	ZHORIZ	DHORIZ	linarání	AB	P-L			BC, BEDGE, BVERT	C
		locomotive	AUTO							
21	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatăčka	ABC	P-L, T-				
		towel	DEKA							KOBEREC
22	SP	BFLAT	BFLAT	nahodilý	AB	T-	celou dobu	na		BFLAT
		bar	DŘEVO + SASS D ₀ /D ₀							
23	SP	HVERT, BVERT	BVERT (celé předloktí)	pád	A					země (BFLAT + předloktí)
		tail wing	VZADU						Leggo plane	LETADLO
24	LZ	HFLAT, BFLAT				VYPADNOUT			PLANE, BFLAT	
		duck	KACHNA						loop	
25	BS	LEGS, ZPERSON				PŘÍMO			ZC	
		bed	MUŽ						man	POSTEL
26	LZ	BFLAT				VYPADNOUT			LEGS	

		broom	DUCH, KOŠTĚ							
27	SP	ZVERT, BVERT	BEDGE	nahodilý	AB	T-				
		toilet	VĚC							
28	SPLIT	BC	Ě	nahodilý	AB	P-L				
		tree	STROM							
29	SP	TREE	DVERT + předloktí	lineární	AB	P-L	celou dobu	na		země (DFLAT + zápěstí)
		hen	SLEPICE							
30	SP	LEGS	NOHY V	poskoky	AB	do kopce, T-				země (KOPEC)
		coffee cup	HRNEK						frog	ŽÁBA
31	SP + LZ	BC	C	skok + PŘIDAT	AB	nahoru	závěr	na	LEGS, HEAD	hlava
		missile	BOMBA						missile	RTĚNKA
32	SP+LZ	ZHORIZ, ROCKET	DFLAT	skok + PŘIDAT	AB	.-T	závěr	na	ZHORIZ, ROCKET	BFLAT
		tree	STROM							
33	SP+LZ	TREE	C/C	PŘESTĚHOVAT +lineární	AB	L-P				
		washer							ashtray	POPELNÍK + SASS Ďo/Ďo
34	SPLIT	ZC	TO	skok	AB	P-L			ZC	TO
		paper glider	PAPÍR + SASS D/D							
35	SP	PLANE, ZHORIZ	BFLAT	nahodilý	AB	L-P				

		lawnmower	klf drž. SA/SA + SEKAČKA						tree	STROM
36	SPLIT	BFLAT							TREE	
			klf držení SA/SA	lineární	AB	T-				
			BFLAT	lineární	ABC	T-, P-L	uprostřed	vyhnout		A + předloktí
		paper roll							tape roll	C/C
37	SP	ZHORIZ, BCTRACE	D	lineární	AB	T-	uprostřed	uvnitř	BC	C
		dog	PES						bed	POSTEL
38	SPLIT	LEGS	NOHY V	skok	AB	P-L	uprostřed	nad	BFLAT	BFLAT
		phone book	KNIHA							
39	SPLIT	BVERT	BVERT + předloktí	pád	A					země (BFLAT + předloktí)
		freak	PTÁK							
40	LZ	LEGS		KUTÁLET SE						
		brick	CIHLA 2						brick	
41	SP	BEDGE	BEDGE	skok	AB	P-L	počátek	na	BEDGE	
		cylinder	VÁLEC							
42	LZ	BC	C/C	KUTÁLET SE	AB	T-				
		balsa glider	LETADLO							
43	SP	PLANE	LETADLO	lineární	ABC	L-P, T-				země
		q-tip	ŠÍP, SASS Ď/Ď							SASS Ď/Ď+KOVOVÝ+Ď/to
44	SP	ZHORIZ	DHORIZ	lineární	AB	P-L	střed	uvnitř	washer	T
		knife	NŮŽ							

55	SP	BC	HEDGE	skok	AB	L-P	střed	nad	stump	CEDGE
		bee	KŘÍDLA + SASS \check{D}_0							ZEMĚ
56	SP	LEGS	\bar{D}	nahodilý	AB	P-L				BFLAT
		tape roll	SASS \check{D}_0/\check{D}_0 + LEPENKA							
57	SP	ZC	\check{D}_0/\check{D}_0		A					
		farmer	ČLOVĚK + \check{D}_0							STROM + SASS 5/5
58	SP	LEGS							tree	STROM
		umístění	\check{V}				počátek	na		
		pohyb	HFLAT	pád	AB	dolů				
		movie reel	FILM + SASS \bar{D}/\bar{D}							VZDUCH
59	SP	ZC	\check{D}_0/\check{D}_0	kutálet se + KUTÁLET SE	AB	L-P				
		soup can	PLECH+SASS \check{D}_0 /CEDGE							
60	SP	BC							dart	
		umístění šipky								$\bar{D}/\bar{D} + \bar{V}/B$
		umístění	C/C							O/B
		pohyb	C	pád	AB	dolů	počátek	na		
		rabbit	KRÁLÍK							
61	SP	LEGS	\check{V}	poskoky	AB	P-L				země
		LZ				DOLŮ				
		motorcycle	MOTORKA							
62	SP	VEH	BEDGE	otočka	ABC	.-T, T-				země + BFLAT/BFLAT
		BEDGE								BFLAT

		cactus	KAKTUS							
63	SPLIT	TREE								země
		umístění	B + předloktí				celou dobu	na		BFLAT + předloktí
		pohyb	D + předloktí	pád	A					BFLAT + předloktí
		jeep	AUTO							DŘEVO+SASS C/C
64	SP	VEH	BFLAT	lineární	AB	.-T	počátek	uvnitř	log	C
		doll	ČLOVĚK + 2							
65	SP	LEGS	Ďo/Ďo + H/H	skok	AB	dolů	počátek	na	doll	Ďo, H
		doll	ČLOVĚK							LETADLO
66	SP	LEGS	Ů	zatáčka	AB		uprostřed	za	airplane	LETADLO
		barrel half	MISKA							
67	SP	BC	C/C	pád	A					
		floor lamp	LAMPA							STŮL
68	SP	ZVERT	DVERT	lineární	ABC	L-P, T-	uprostřed	vyhnout se	table	BFLAT
		bone	KOST							
69	SP	ZVERT	DVERT + předloktí	pád	A					
		egg	VEJCE + SASS C/C							VZDUCH
70	SP	ZC	C	náhodný	AB	L-P				země
		paintbrush	ŠTĚTEC							PLECHOVKA + SASS C/C
71	SPLIT	BEDGE							tin can	
		umístění	H						BC	C
		pohyb	D	lineární	AB	z kopce	závěr	uvnitř		C

		rescue truck	AUTO							
72	SP	VEH	BFLAT	náhodný	AB	do kopce		—		země
		evergreen	STROM							ČERVENÝ + SASS \bar{D}/\bar{D}
73	SP	TREE	V_0	pád	AB	dolů	počátek	na	red pole	DVERT
		tug boat	LOĎ							B/5
74	SP	VEH	LOĎ	lineární	AB	T-			yellow pole	
		turtle	ŽELVA							PALMA
75	SP+LZ	LEGS	V_0 FLAT	nahodilý	AB	L-P + ZPÁTKY	závěr	u	tree	DVERT + předloktí
		motorcycle	MOTORKA							
76	SP	VEH	V_0 EDGE	poskoky	AB	P-L				země
		robot	ČLOVĚK + SASS \bar{D}_0							MOTORKA
77	SP	LEGS	\bar{V}	lineární	AB	P-L	závěr	u	motorcycle	BEDGE
		bar	OBDELNÍK (\bar{D}/\bar{D})							PODLAHA
78	SP	HHORIZ	\bar{D}_0	kutálet se + KUTÁLET SE	AB	L-P				BFLAT + předloktí
		rabbit	KRÁLÍK							ZEBRA
79	SP	LEGS	\bar{V}	pád	AB	dolů	počátek	na	zebra	\bar{V}
		pencil	TUŽKA							PRAVÍTKO
80	SP	ZHORIZ	D	línérání	AB	L-P	počátek	u	yardstick	PFLAT

KN

	ODPOVĚĎ	HLAVNÍ PŘEDMĚT		ZPŮSOB	TRASA	SMĚR	LOKATIVNÍ M.		VEDLEJŠÍ PŘEDMĚT	
							pozice			
		loop								
1	SP	ZC	TO	lineární	AB	do kopce				země
		ruler	PRAVÍTKO							
2	SP	HFLAT	DFLAT	lineární	AB	T- mírně doprava				
		ZHORIZ								
		girl							plumbing nut	
3	SP	LEGS	Ao	skok	AB	dolů	konec	na	ZC	CEDGE
		ZPERSON							BC	
		cylinder							swing bar	HOUPAČKA
4	SP	BC, LEGS	O				počáteční	na	HFLAT, BFLAT	BFLAT
		baby								
5	SP	LEGS, ZPERSON	Ao	nahodilý	AB	L-P				země
		pipe cleaner							cactus	
6	SP	ZHORIZ	P				počáteční	na	TREE	BVERT

[illegible]

		tractor	TRAKTOR						book	KRABICE, SASS Ď _o /Ď _o
14	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatăčka	ABC	dopředu, P-L	celou dobu		BFLAT	BFLAT
		barrel	SUD + SASS, B _i /B _i							
15	SP	BC	C	poskoky	AB	L-P				země
		loop							tree	STROM
16	SP	ZC	tO	skok	AB	P-L	prostřední	nad	TREE	5
		chick							wood rod	SASS, tO/tO
17	SP	LEGS	NOHY V̂	lineární	AB	P-L + nahoru	závěr	na	ZHORIZ, ZCTRACE	TO
		tricycle	KOLO						mail truck	AUTO
18	SP	VEH, BEDGE	NOHY V̂	zatăčka	ABC	P-L, T- + zatăčka	prostřední	vyhnout	VEH, BFLAT	BFLAT
		man	ČLOVĚK							
19	SP	LEGS, ZSPIN	P	kutálet se	AB	L-P	celou dobu	na		země
		dart	D̄/D̄						silo	SASS, C/C
20	SP	ZHORIZ	DHORIZ	linerání	AB	P-L	závěr	na	BC, BEDGE, BVERT	C
		locomotive	AUTO							
21	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatăčka	ABC	P-L, T-	závěr			BFLAT

		towel	ŠÁLA							
22	SP	BFLAT	BFLAT	nahodilý	AB	P-L	závěr	nad		země
		bar	PRAVÍTKO							
23	SP	HVERT, BVERT	BVERT (celé předloktí) oprava DVERT	pivot	A					
		tail wing							Leggo plane	
24	SP	HFLAT, BFLAT	P	pád	AB		počátek	na	PLANE, BFLAT	LETADLO
		duck	KACHNA						loop	
25	SP	LEGS, ZPERSON	oA						ZC	C
				zátáčka	ABC	P-L, -T	prostřední	vedle		
		bed	POSTEL						man	ČLOVĚK
26	SP	BFLAT	BFLAT	zátáčka	ABCD	-T, L-P, T-	prostřední	vedle	LEGS	PFLAT
										#REF!
		broom	SMETÁK							
27	SP	ZVERT, BVERT	PVERT	nahodilý	AB	L-P	celou dobu	na		země
		toilet	ZÁCHOD							

28	SP	BC	PVERT	nahodilý	AB	P-L	celou dobu	na		země
		tree	STROM							
29	SP	TREE	PVERT	poskoky	AB	P-L	celou dobu	na		země
			oprava DVERT							
		hen	SLEPICE							
30	SP	LEGS	NOHY Ů	poskoky	AB	do kopce, L-P	celou dobu	na		země
		coffee cup							frog	ŽÁBA
31	SP	BC	SASS Ď						LEGS, HEAD	
										vlastní hlava
		missile	RTĚNKA						missile	
32	SP	ZHORIZ, ROCKET	DEEDGE	skok	AB	P-L	závěr	na	ZHORIZ, ROCKET	DEEDGE
		tree								
33	SP	TREE		5 lineární	AB	L-P				
		washer	KULIČKA						ashtray	POPELNÍK
34	SP	ZC	tO	skok	AB	P-L	konec	na	ZC	Ď
		paper glider	PAPÍR							
35	SP	PLANE, ZHORIZ	LETADLO	nahodilý	AB	L-P				země

		lawnmower	klf držení SA/SA + SEKAČKA						tree	
36	SP	BFLAT	BFLAT	lineární + zatáčka	ABC	P-L, zatáčka	uprostřed	vyhnout	TREE	5VERT
		paper roll							tape roll	SASS tO/tO
37	SP	ZHORIZ, BCTRACE	P	lineární	AB	T-	konec	uvnitř	BC	C
		dog	PES						bed	POSTEL
38	SP	LEGS	NOHY V	skok	AB	T-	uprostřed	nad	BFLAT	PFLAT
		phone book	KNIHA							
39	SP	BVERT	BVERT	pád						země
		freak	TUČŇÁK							
40	SPLIT	LEGS	DVERT							země
	SU		NOHY V							
	SP			kutálet se	AB	dolů				
		brick	CIHLA						brick	CIHLA
41	SP	BEDGE	BEDGE	skok	AB	P-L	počátek	na	BEDGE	BEDGE
		cylinder	HRNEK							
42	LZ	BC		KUTÁLET SE	AB	T-				
		balsa glider	LETADLO							
43	SP	PLANE	LETADLO	zatáčka	ABC	L-P, T-			ZEMĚ	BFLAT

		q-tip	VATA							
44	SP	ZHORIZ	DHORIZ	lineární	AB	P-L	uprostřed	pod	washer	tO
		knife	NŮŽ							
45	SP	HFLAT	PFLAT, oprava BFLAT	lineární	ABC	T-, L-P				země
		VW bug	AUTO							
46	SP	VEH	BFLAT	pád	AB		počátek	na	loop	C
		bandaid	SASS Ďo/Ďo						BC	
47	SP	HFLAT	HFLAT	lineární	ABC	L-P, -T				země
		palm tree	STROM							
48	SP	TREE	PFLAT	náhodný	AB	L-P				
		pick-up truck	AUTO							STROMEČEK + SASS B/B
49	SP	VEH	BFLAT	kolize	AB	L-P	závěr	u	tree	BVERT
		woman	PANÍ							PES
50	SP	LEGS	oA	zatáčka	AB	L-P	závěr	u	dog	oA
		airplane	LETADLO							
51	SP	PLANE	LETADLO	lineární	AB	nahoru, -T	počátek	na	tugboat	LOŽ
		airplane							HULL	BHORIZ
52	SP	PLANE	LETADLO	nahodilý	AB	L-P				země

		fire hydrant	HASIČ							
53	SP	BC	C	nahodilý	ABC	L-P, T-				země
		oil paint brush	ŠTĚTEC							
54	SP	HHORIZ	PFLAT	pivot	AB	P-L				země
		log	klf. D(předloktí) + SASS C/C							DŘEVO+SASS CEDGE/CEDGE
55	SP	BC	CFLAT	skok	AB	L-P	uprostřed	nad	stump	CEDGE
		bee	VČELA							
56	SP	LEGS	NOHY V̂	nahodilý	AB	P-L				země
		tape roll	SASS Ď _o /Ď _o							
57	SP	ZC	BFLAT	pád	A		konec	na		země
		farmer	ČLOVĚK							
58	SP	LEGS	PVERT	pád	AB	dolů	počátek	na	tree	5
		movie reel	PNEUMATIKA							
59	SP	ZC	C	nahodilý	AB	nahoru				země
		soup can	Ď _o							
60	SP	BC	Ď _o	pád	AB	dolů	počátek	na	dart	HRA ZBRAŇ Ď _o
		rabbit	KRÁLÍK							
61	SP	LEGS	V̂	poskoky	AB	dolů, -T				země

		motorcycle	MOTORKA							
62	SP	VEH	BEDGE	otočka	ABC	.-T, T-				země
		BEDGE								
		cactus	KAKTUS							
63	SP	TREE	DVERT	pád	AB		celou dobu	na		země
		jeep	AUTO							SASS C/C
64	SP	VEH	BFLAT	lineární	AB	.-T	počátek	uvnitř	log	C
		doll								
65	SP	LEGS	Ao	skok	AB	dolů	počátek	na	doll	Ao
		doll								
66	SP	LEGS	Ť	zatáčka	AB		uprostřed	za	airplane	LETADLO
		barrel half	MISKA							
67	SP	BC	C/C	pád	A					
		floor lamp	LAMPA							STŮL
68	SP	ZVERT	Ao	lineární	ABC	L-P, T-	uprostřed	vyhnout se	table	BFLAT
		bone	KOST							
69	SP	ZVERT	DVERT + předloktí	pád	A					

		egg	VEJCE							
70	SP	ZC	tO	náhodný	AB	L-P				země
		paintbrush	ŠTĚTEC							HRNEC
71	SP	BEDGE	PFLAT	lineární	AB		konec	uvnitř	tin can	C
		rescue truck	HASIČ AUTO							
72	SP	VEH	Ů	náhodný	AB	do kopce	celou dobu	na		země
		evergreen	STROM							SASS O/O
73	SP	TREE	DVERT	pád	AB	dolů	počátek	na	red pole	OEDGE
		tug boat	SANITKA LOĎ							
74	SP	VEH	LOĎ B/B	lineární	AB	T-			yellow pole	
		turtle	ŽELVA							PALMA
75	SP	LEGS	Ů	nahodilý	AB	L-P + ZPÁTKY			tree	
		motorcycle	MOTORKA							
76	SP	VEH	BEDGE	poskoky	AB	P-L, dolů				země
		robot	ROBOT							MOTORKA
77	SP	LEGS	Ů	lineární	AB	P-L	závěr	u	motorcycle	VoEDGE
		bar	SASS D̄/D̄							
78	SP	HHORIZ	D	kutálet se	AB	L-P, dolů				země

		rabbit	ČLOVĚK							ZEBRA
79	SP	LEGS	Ů	pád	AB	dolů	počátek	na	zebra	Ů
		pencil	TUŽKA							PRAVÍTKO SASS \bar{D}/\bar{D}
80	SP	ZHORIZ	D	línování	AB	L-P	počátek	u	yardstick	\bar{D}

JK

	ODPOVĚĎ	HLAVNÍ PŘEDMĚT		ZPŮSOB	TRASA	SMĚR	LOKATIVNÍ M.		VEDLEJŠÍ PŘEDMĚT	
							pozice			
		loop	SASS, D							
1	SP	ZC	TO	lineární	AB	do kopce				
		ruler	PRAVÍTKO, \bar{D} / \bar{D}							
2	SP	HFLAT	BFLAT/BFLAT	lineární	AB	T-				
		girl	ČLOVĚK						plumbing nut	Ď/O
3	SP	LEGS	NOHY V	skok	AB	P-L	závěr	uvnitř	ZC	O
		cylinder	C/C						swing bar	HOUPAČKA, \bar{D} / \bar{D}
4	SP	BC, LEGS	C/C	pád	AB				HFLAT, BFLAT	
		baby	MIMINKO							TRÁVA
5	SP	LEGS, ZPERSON	NOHY V	nahodilý	AB	T-				BEDGE
		pipe cleaner	CFLAT/CFLAT						cactus	STROM
6	SP/LZ?	ZHORIZ	P	pád/PADAT	dolů		začátek	na	TREE	5
		porcupine	JEŽEK							TRÁVA + 5FLAT
7	SP	LEGS	NOHY V	dokola	AOB					
		airplane	LETADLO						T-pipe	C/C

8	SP	PLANE	Y, D	lineární	AB	P-L	uprostřed	uvnitř	BC	C, D
		Xmas tree	STROM						box	SASS, \bar{D}/\bar{D}
9	SP	TREE	C	výskok	AB		konec	na	BFLAT, BEDGE	BFLAT
		wreath	VĚNEC						fireplace	MOST
10	SP	ZC, BC	C/C	pád	AB	dolů			BFLAT, BEDGE	SASS \check{D}_o/\check{D}_o
		ashtray	POPELNÍK + SASS \check{D}_o/B							
11	SP	ZC, HC, BC	Cedge/Cedge	nahodilý	AB	T-				
		airplane	LETADLO							
12	SP	PLANE	LETADLO	otočka	ABC	P-L, k tělu				BEDGE
		airplane	LETADLO							
13	SP	PLANE	LETADLO	poskoky	AB	L-P				země
		tractor	TRAKTOR						book	SASS \check{D}_o/\check{D}_o
14	SP	VEH, BEDGE	BFLAT	zatáčka	ABC	dopředu, P-L	konečná	kolize	BFLAT	BEDGE
		barrel	SUD							ZEMĚ
15	SP	BC	C	poskoky	AB	L-P	celou dobu	na		země
		loop	tO, SASS D						tree	STROM
16	SP	ZC	tO	skok	AB	P-L	prostřední	nad	TREE	D

		chick	PTÁK						wood rod	SASS, C/C
17	SP	LEGS	NOHY V̇	lineární	AB	P-L + nahoru	závěr	pod	ZHORIZ, ZCTRACE	C
		tricycle	POLICIE						mail truck	AUTO
18	SPLIT	VEH, BEDGE		zátáčka	ABC	P-L, T- + zátáčka	prostřední	vyhnout	VEH, BFLAT	
	SU									BFLAT
	SP		BEDGE							
		man	ČLOVĚK							TRÁVA
19	SP+LZ	LEGS, ZSPIN	v	kutálet + KUTÁLET	AB	L-P				5FLAT
		dart							siló	SASS C/C
20	SP	ZHORIZ	Ď/ Ď	lineární	AB	P-L	závěr	na	BC, BEDGE, BVERT	C
		locomotive	VLAK							
21	SP	VEH, BEDGE	PEDGE	zátáčka	ABC	P-L, T-				BEDGE
		towel	ŠÁLA, SASS Ď ₀ /Ď ₀							
22	SP	BFLAT	BFLAT	nahodilý	AB	P-L	závěr	vedle		BEDGE
		bar	SASS Ď ₀ /Ď ₀							
23	SP	HVERT, BVERT	BVERT (celé předloktí)	pivot	A		závěr	na		země

		tail wing							Leggo plane	LETADLO
24	SPLIT	HFLAT, BFLAT	P	pád	AB	dozadu	počátek	na	PLANE, BFLAT	LETADLO
		duck	KACHNA						loop	KRUH
25	SPLIT	LEGS, ZPERSON							ZC	
		umístění								SASS, O/ Ď
		pohyb	NOHY V̂	zátáčka	ABC	P-L, -T	prostřední	nad		C
		bed	POSTEL						man	ČLOVĚK
26	SP	BFLAT	BFLAT (nedominantní ruka)	zátáčka	ABC	-T, L-P	prostřední	vedle	LEGS	NOHY PFLAT
		broom	SMETÁK							ZEMĚ
27	SP	ZVERT, BVERT	BVERT	nahodilý	AB	L-P				země
		toilet	ZÁCHOD, SASS C/C							
28	SP	BC	C	nahodilý	AB	P-L				
		tree	STROM							
29	SP	TREE	D	poskoky	AB	P-L				
		hen	SLEPICE							
30	SP	LEGS	NOHY V̂	poskoky	AB	L-P				
		coffee cup	HRNEK						frog	ŽÁBA
31	SP	BC	Ďo	skok	AB	nahoru	závěr	na	LEGS, HEAD	vl. hlava

		missile	RTĚNKA						missile	RTĚNKA
32	SP	ZHORIZ, ROCKET	DHORIZ	skok	AB	dozadu	závěr	na	ZHORIZ, ROCKET	DHORIZ
		tree	STROM							
33	SP	TREE	4	lineární	AB	P-L				
		washer	SASS D/B						ashtray	SASS, D _o
34	LZ	ZC		skok	AB	P-L	uprostřed	nad	ZC	EDGE
			PŘESUNOUT							
		paper glider	PAPÍR + SLOŽIT + HODIT							
35	SP	PLANE, ZHORIZ	BFLAT	nahodilý	AB	T-				
		lawnmower	klf držení SA/SA + SEKAČKA						tree	
36	SP	BFLAT	BFLAT	lineární + zatáčka	ABC	P-L, zatáčka			TREE	
		paper roll							tape roll	SASS D/O
37	SP	ZHORIZ, BCTRACE	DFLAT	lineární	AB	P-L	konec	uvnitř	BC	O
		dog	PES						bed	POSTEL
38	SP	LEGS	NOHY V	skok	AB	T-	uprostřed	nad	BFLAT	D _o EDGE
		phone book	SASS B/ B							
39	SP	BVERT	B/ B	pád	AB	T-				

		tape roll	SASS Ď _o /Ď _o + LEPENKA							
57	VM	ZC	Ď _o /Ď _o		A	změna orientace dlaně				
		farmer	ČLOVĚK + Ď _o							STROM + SASS 5/5
58	SPLIT	LEGS							tree	STROM
		umístění	Ů				počátek	na		
		pohyb	HFLAT	pád	AB	dolů				
		movie reel	FILM + SASS Ď/Ď							VZDUCH
59	VM+LZ	ZC	Ď _o /Ď _o	kutálet se + KUTÁLET SE	AB	L-P				
		soup can	PLECH+SASS Ď _o /CEDGE							
60	SPLIT	BC							dart	
		umístění šipky								Ď/Ď+Ů/B
		umístění	C/C							O/B
		pohyb	C	pád	AB	dolů	počátek	na		
		rabbit	KRÁLÍK							ZEMĚ
61	VM+LZ	LEGS	Ů	poskoky	AB	P-L				BFLAT+předloktí
		LZ				DOLŮ				
		motorcycle	MOTORKA							
62		VEH	BEDGE	otočka	ABC	.-T, T-				ZEMĚ + BFLAT/BFLAT
		BEDGE								BFLAT

[illegible]

		egg	VEJCE + SASS C/C							VZDUCH
70	VM	ZC	C	náhodný	AB	L-P				země
		paintbrush	ŠTĚTEC							PLECHOVKA + SASS C/C
71	SPLIT	BEDGE							tin can	
		umístění	H						BC	C
		pohyb	D	lineární	AB	z kopce	závěr	uvnitř		C
		rescue truck	AUTO							PODLAHA
72	VM	VEH	BFLAT	náhodný	AB	do kopce		_____		BFLAT + předloktí
		evergreen	STROM							ČERVENÝ + SASS \bar{D}/\bar{D}
73	VM	TREE	V _o	pád	AB	dolů	počátek	na	red pole	DVERT
		tug boat	LOĎ							B/5
74	VM	VEH	LOĎ	lineární	AB	T-			yellow pole	
		turtle	ŽELVA							PALMA
75	VM+LZ	LEGS	V _o FLAT	nahodilý	AB	L-P + ZPÁTKY	závěr	u	tree	DVERT + předloktí
		motorcycle	MOTORKA							PODLAHA
76		VEH	V _o EDGE	poskoky	AB	P-L				BFLAT + předloktí
		robot	ČLOVĚK + SASS \check{D}_o							MOTORKA
77		LEGS	\check{V}	lineární	AB	P-L	závěr	u	motorcycle	BEDGE

[illegible]

MF

	TYP ODPOVĚDI	HLAVNÍ PŘEDMĚT		ZPŮSOB	TRASA	SMĚR	LOKATIVNÍ M.		VEDLEJŠÍ PŘEDMĚT	
							pozice			
		loop	SASS, obě ruce D							
1	SP	ZC	TO	lineární	AB	do kopce				země
		ruler	PRAVÍTKO							
2	SP	HFLAT	klf. držení, Bflat/Bflat	lineární	AB	T- mírně doprava				
		ZHORIZ								
		girl	PANENKA + SASS (malá, D _o)						plumbing nut	
3	SP	LEGS	NOHY V	skok	AB	dolů	konečná	uvnitř	ZC	SASS, D/
		ZPERSON							BC	
		cylinder							swing bar	HOUPAČKA
4	SPLIT	BC, LEGS	SASS, TO/TO				počáteční	na	HFLAT, BFLAT	
		umístění	SASS, TO				počáteční	na		SASS, D _o /D _o
		pohyb	SASS, Pflat	pád	AB	dolů				Pflat
		baby	HRAČKA							
5	SP	LEGS, ZPERSON	NOHY V	nahodilý	AB	L-P				
	LZ		TOULÁ							

	SP		D							
		pipe cleaner	LÁTKA					cactus	KAKTUS + SASS, obě ruce	C
6	SPLIT	ZHORIZ					počíteční	na	TREE	
	umístění		SASS, FLAT (B)							C
	pohyb		P	pád	AB					B
		porcupine	JEŽEK+SASS (malý, Ďo)							
7	SP	LEGS	NOHY V	otočka	AB	oblouk				
		airplane	LETADLO						T-pipe	
8	SP	PLANE	LETADLO	lineární	AB		uprostřed	uvnitř	BC	C
		Xmas tree	STROMEČEK						box	SASS, \bar{D}/\bar{D}
9	SP	TREE	SASS, C	výskok	AB		závěr	na	BFLAT, BEDGE	SASS, BFLAT
										SASS, BEDGE (oprava)
		wreath	VĚNEC						fireplace	SASS, D/D
10	SPLIT	ZC, BC		pád	AB		počátek	na	BFLAT, BEDGE	
	umístění		klf. držení, C/C							
	pohyb		BEDGE							BEDGE
		ashtray	SASS, D/C + POPELNÍK							
11	SP	ZC, HC, BC	SASS, C/C	klikatý	AB	L-P				

		duck	KACHNA						loop	KRUH
25	SPLIT	LEGS, ZPERSON							ZC	
		umístění								SASS, TC/TC
		pohyb	NOHY Ů	zatáčka	ABC	P-L, -T	prostřední	vedle		C
		bed	POSTEL						man	ČLOVĚK
26	SP	BFLAT	BFLAT (nedominantní ruka)	zatáčka	ABCD	-T, L-P, T-	prostřední	vedle	LEGS	NOHY PFLAT
										#REF!
		broom	SMETÁK							
27	SPLIT	ZVERT, BVERT								
		umístění								
		LZ	STOJÍ							
		SU	BVERT (celé předl.) + SASS O/O							
		pohyb	Bprsty dolů	nahodilý	AB	L-P	počátek	na		země
		toilet	ZÁCHOD							
28	SPLIT	BC								
		LZ	POHYB							
		SP	BFLAT	nahodilý	AB	P-L	závěr	na		země
		tree	STROM							
29	SP	TREE	STROM	poskoky	AB	P-L	průběžně	na		země
		hen	KUŘE							

[illegible]

		lawnmower	klf držení SA/SA + SEKAČKA						tree	STROM
36	SP	BFLAT	BFLAT	lineární + zátáčka	ABC	P-L, zátáčka	uprostřed	vyhnout	TREE	DVERT + oprava STROM
		paper roll	TOALETNÍ PAPÍR + SASS TO/TO						tape roll	SASS Ďo/Ďo + Ď/C
37	SP	ZHORIZ, BCTRACE	P	lineární	AB	T-	uprostřed	uvnitř	BC	C
		dog	PES						bed	POSTEL
38	SPLIT	LEGS	NOHY V	skok	AB	T-	uprostřed	nad	BFLAT	BFLAT
		LZ	ZPÁTKY							
		phone book	KNIHA							
39	SPLIT	BVERT								
		umístění	BVERT/BVERT							
		pohyb	BVERT	pád						
		freak	PTÁK							
40	SPLIT	LEGS	DVERT							VZDUCH
		umístění SU	SASS Ďo							
		pohyb LZ	KUTÁLET SE	lineární	AB	L-P				
		brick	CIHLA 2						brick	
41	VM	BEDGE	BEDGE	skok	AB	P-L	počátek	na	BEDGE	
		cylinder	VÁLEC							
42	LZ	BC	C/C	KUTÁLET SE	AB	T-				

		balsa glider	LETADLO							
43	VM	PLANE	LETADLO	lineární	ABC	L-P, T-			ZEMĚ	BFLAT
		q-tip	ŠÍP, SASS \bar{D}/\bar{D}							SASS \bar{D}/\bar{D} +KOVOVÝ+ \dot{D} /TO
44	VM	ZHORIZ	DHORIZ	lineární	AB	P-L	střed	uvnitř	washer	T
		knife	NŮŽ							ZEMĚ
45	VM	HFLAT	DFLAT	lineární	ABC	T-, L-P				BFLAT
		VW bug	AUTO							SASS $\dot{D}_o/\dot{D}_o+\bar{D}$
46	VM	VEH	BFLAT	pád	AB		počátek	na	loop	BFLAT
									BC	
		bandaid	BÍLÝ+SASS \dot{D}_o/\dot{D}_o +TO/TO							ZEMĚ
47	VM	HFLAT	HFLAT	lineární	ABC	L-P, -T				BFLAT
		palm tree	VĚTEV							VZDUCH
48	VM	TREE	V_o	náhodný	AB	L-P				
		pick-up truck	AUTO							STROMEČEK + SASS B/B
49	VM	VEH	BFLAT	kolize	AB	L-P	závěr	u	tree	D
		woman	PANÍ + SASS \dot{D}_o							
50	VM	LEGS	Ů	zatáčka	AB	L-P	závěr	u	dog	PES
		airplane	LETADLO							

51	VM	PLANE	LETADLO	lineární	AB	P-L	počátek	na	tugboat	LOĎ
									HULL	
		airplane	LETADLO							
52	VM	PLANE	LETADLO	nahodilý	AB	L-P				
		fire hydrant	SASS C/C + B ₁ /B ₁							ZEMĚ
53	VM	BC	C	nahodilý	ABC	L-P, T-				BFLAT
		oil paint brush	ŠTĚTEC							
54	LZ	HHORIZ	HFLAT	KUTÁLET SE	AB	P-L				
		log	kř. D(předloktí) + SASS C/C							DŘEVO+PAŘEZ+SASS CEDGE/CEDGE
55	VM	BC	HEDGE	skok	AB	L-P	střed	nad	stump	CEDGE
		bee	KŘÍDLA + SASS Ď _o							ZEMĚ
56	VM	LEGS	Ď	nahodilý	AB	P-L				BFLAT
		tape roll	SASS Ď _o /Ď _o + LEPENKA							
57	VM	ZC	Ď _o /Ď _o		A	změna orientace dlaně				
		farmer	ČLOVĚK + Ď _o							STROM + SASS 5/5
58	SPLIT	LEGS							tree	STROM
		umístění	Ů				počátek	na		
		pohyb	HFLAT	pád	AB	dolů				

		movie reel	FILM + SASS \bar{D}/\bar{D}							VZDUCH
59	VM+LZ	ZC	\check{D}_o/\check{D}_o	kutálet se + KUTÁLET SE	AB	L-P				
		soup can	PLECH+SASS \check{D}_o /CEDGE							
60	SPLIT	BC							dart	
		umístění šipky								$\bar{D}/\bar{D}+\bar{V}/B$
		umístění	C/C							O/B
		pohyb	C	pád	AB	dolů	počátek	na		
		rabbit	KRÁLÍK							ZEMĚ
61	VM+LZ	LEGS	\check{V}	poskoky	AB	P-L				BFLAT+předloktí
		LZ				DOLŮ				
		motorcycle	MOTORKA							
62		VEH	BEDGE	otočka	ABC	.-T, T-				ZEMĚ + BFLAT/BFLAT
		BEDGE								BFLAT
		cactus	KAKTUS							
63	SPLIT	TREE								země
		umístění	B + předloktí				celou dobu	na		BFLAT + předloktí
		pohyb	D + předloktí	pád	A	změna orientace prstů				BFLAT + předloktí
		jeep	AUTO							DŘEVO+SASS C/C
64		VEH	BFLAT	lineární	AB	.-T	počátek	uvnitř	log	C

[illegible]

		rescue truck	AUTO							PODLAHA
72	VM	VEH	BFLAT	náhodný	AB	do kopce		_____		BFLAT + předloktí
		evergreen	STROM							ČERVENÝ + SASS \bar{D}/\bar{D}
73	VM	TREE	V _o	pád	AB	dolů	počátek	na	red pole	DVERT
		tug boat	LOĎ							B/5
74	VM	VEH	LOĎ	lineární	AB	T-			yellow pole	
		turtle	ŽELVA							PALMA
75	VM+LZ	LEGS	V _o FLAT	nahodilý	AB	L-P + ZPÁTKY	závěr	u	tree	DVERT + předloktí
		motorcycle	MOTORKA							PODLAHA
76		VEH	V _o EDGE	poskoky	AB	P-L				BFLAT + předloktí
		robot	ČLOVĚK + SASS \check{D}_o							MOTORKA
77		LEGS	\check{V}	lineární	AB	P-L	závěr	u	motorcycle	BEDGE
		bar	OBDELNÍK (\check{D}/\check{D})							PODLAHA
78		HHORIZ	\check{D}_o	kutálet se + KUTÁLET SE	AB	L-P				BFLAT + předloktí
		rabbit	KRÁLÍK							ZEBRA
79		LEGS	\bar{V}	pád	AB	dolů	počátek	na	zebra	\bar{V}
		pencil	TUŽKA							PRAVÍTKO
80		ZHORIZ	D	linérání	AB	L-P	počátek	u	yardstick	H

[illegible]